

**Stypendium dla studentów w ramach projektu learnINg versaTile lEgged locomotioN wiTh active perceptiON (INTENTION), finansowanego przez Narodowe Centrum Nauki w ramach konkursu OPUS LAP. Projekt realizowany we współpracy z Uniwersytetem Technicznym w Darmstadt.**

Celem projektu jest opracowanie podstawowej metodologii projektowania wysoce autonomicznych platform kroczących. Badania będą dotyczyły zagadnień związanych z inteligencją fizyczną, rozumianą jako umiejętność wykorzystywania i uczenia się na podstawie fizycznych interakcji między ciałem robota a otoczeniem. Obejmują one zdolność dostosowania się do zmieniających się warunków środowiskowych lub awarii sprzętu oraz sprzężenie między percepcją robota a podejmowanymi przez niego działaniami.

**Wymagania:**

- Dyplom inżyniera w zakresie Automatyki i Robotyki lub pokrewnych dziedzin (informatyka, sztuczna inteligencja, mechatronika)
- Doskonałe wyniki w realizacji projektów robotycznych podczas studiów
- Umiejętność programowania w C++ i Python oraz znajomość Robot Operating System 2 (ROS2)
- Praktyczna znajomość sprzętu i interfejsów z czujnikami
- Doskonałe umiejętności pracy w zespole i komunikacji, biegła znajomość języka angielskiego

**Zakres obowiązków:**

- Obsługa czteronożnych robotów kroczących
- Przygotowanie robotów do eksperymentów, budowa makiet terenu
- Integracja sprzętowa sensorów
- Rozwój oprogramowania do obsługi warstwy sprzętowej robota
- Udział w eksperymentach i zbieranie danych sensorycznych
- Praca w ROS 2 oraz z symulatorem MuJoCo
- Wsparcie w przygotowaniu węzłów lokalizacji, planowania i teleoperacji

**Warunki zatrudnienia:**

Termin rozpoczęcia: 01.11.2024 r.

Okres zatrudnienia: 12 miesięcy

Forma zatrudnienia: stypendium naukowe

Wysokość stypendium: 2500 zł/miesiąc

Liczba stanowisk: 1

Oferty (CV) proszę przysyłać mailowo na adres: [krzysztof.walas@put.poznan.pl](mailto:krzysztof.walas@put.poznan.pl) do 18 października 2024 r.

Termin rozstrzygnięcia konkursu: 25 października 2024 r.