

**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 koczających. 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 wiedza dotycząca metod uczenia maszynowego
- Praktyczna znajomość zagadnień sprzętowych i interfejsów z czujnikami
- Doskonałe umiejętności pracy w zespole i komunikacji, biegła znajomość języka angielskiego

**Zakres obowiązków:**

- Obsługa czteroosobnych robotów koczających
- Przygotowanie robotów do eksperymentów, budowa makiet terenu
- Rozwój oprogramowania do obsługi warstwy sprzętowej robota
- Udział w eksperymentach i zbieranie danych sensorycznych
- Praca w ROS 2 oraz z symulatorem MuJoCo
- Wsparcie w rozwoju metod uczenia maszynowego dla robotów koczających

**Warunki zatrudnienia:**

Termin rozpoczęcia: 01.10.2025 r.

Okres zatrudnienia: 9 miesięcy

Forma zatrudnienia: stypendium naukowe (umowa stypendialna)

Wysokość stypendium: 5000 zł/miesiąc

Liczba stanowisk: 1

Oferty (CV) proszę przysyłać mailowo na adres: [krzysztof.walas@put.poznan.pl](mailto:krzysztof.walas@put.poznan.pl) do 23 września 2025 r.

Termin rozstrzygnięcia konkursu: 26 września 2025 r.