



In der Arbeitsgruppe Autonome Intelligente Systeme am Institut für Informatik VI der Universität Bonn sind baldmöglichst mehrere Stellen als wissenschaftliche Mitarbeiter für Doktoranden und Postdoktoranden zu besetzen.

Bewerber sollten Kenntnisse in einem der folgenden Bereiche haben:

- Flugroboter
- Serviceroboter
- Humanoide Roboter
- Roboter zur Unterstützung von Einsatzkräften
- Simultane Lokalisierung und Kartierung (SLAM)
- Umgebungswahrnehmung, Mustererkennung
- Planung von Manipulation und Navigation
- Maschinelles Lernen für Roboter

Bewerber für **Postdoktorandenstellen** müssen in Robotik, Informatik, Elektrotechnik oder einem verwandtem Fach promoviert haben. Erwünscht sind Publikationen in führenden Zeitschriften und Konferenzen, sowie Organisations-talent. Erfolgreiche Bewerber können ihre eigene Forschungsagenda entwickeln, wobei sie zu einem der unten aufgeführten Projekte beitragen sollen. Zu den Aufgaben gehört auch die Anleitung von Doktoranden und Master-Studenten.

Bewerber für **Doktorandenstellen** müssen einen Masterabschluss in Informatik, Mathematik, Elektrotechnik oder einem verwandtem Fach besitzen. Gute mathematische Grundlagen und Programmierkenntnisse sind erwünscht. Erfolgreiche Bewerber forschen an einem Dissertationsthema im Fach Informatik und arbeiten an einem der unten aufgeführten Projekte mit.

Bewerbungen im PDF-Format sind mit der Titelzeile "Bewerbung Postdoktorand" oder "Bewerbung Doktorand" an behnke@ais.uni-bonn.de zu senden. Bitte gehen Sie in Ihrem Anschreiben auf Ihre wesentlichen bisherigen Ergebnisse sowie das Forschungsgebiet und Projekt ein, in dem Sie arbeiten möchten. Bitte geben Sie auch Ihr Verfügbarkeitsdatum an. Bewerbungen sollen eine Publikationsliste und Zeugnisse enthalten.

Laufende Projekte:

- H2020: CENTAURO - Robust Mobility and Dexterous Manipulation in Disaster Response by Fullbody Telepresence in a Centaur-like Robot
- FP7: STAMINA - Sustainable and Reliable Robotics for Part Handling in Manufacturing Automation
- DFG-Forschergruppe "Mapping on Demand":
 - Local Perception for the Autonomous Navigation of Multicopters
 - Autonomous Navigation for Object Capture with Multicopters
- DFG-Schwerpunktprogramm "Autonomes Lernen":
 - Autonomous Learning of Bipedal Walking Stabilization
 - ALROMA: Autonomous Active Object Learning Through Robot Manipulation
- BMWi: InventAIRy - Identification with Autonomous Flying Robots: Autonomous Flight Control
- DFG: Development of an Open Humanoid Soccer Robot
- DLR: Cooperative Exploration and Mobile Manipulation in Rough Terrain (DLR SpaceBot Cup)