

# WIR SUCHEN DICH!

## Control



**Subteam:** Autonomous



### DEINE AUFGABEN

- Umsetzung eines Pure Pursuite Controller zu Lenkwinkelberechnung
- Implementierung eines PID-Controllers zu Regelung der Lenkaktorik
- Vorentwicklung für eine Modelprediktive Lenkwinkelregelung
- Vorentwicklung für eine Geschwindigkeitsregelung
- Zusammenarbeit mit anderen Subteams wegen Lenk-, Bremsaktorik und Motorsteuerung

### DAS SOLLTEST DU MITBRINGEN

- Erfahrung im Umgang mit Matlab & Simulink
- Grundlegende Kenntnisse im Bereich Regelungstechnik (und Steuerung)
- Praktische Erfahrung mit modernen Programmiersprachen
- Interesse an der Zusammenarbeit mit anderen Subteam (Technik)
- Studiengang: Informatik, Wirtschaftsinformatik oder Technik
- eigeninitiatives Arbeiten und einbringen von eigenen Ideen

### DEINE VORTEILE

- Du arbeitest subteamübergreifend mit Teammitgliedern zusammen
- Du bekommst vielfältige Einblicke und Kontakte
- Du wirst ein Teil eines hochmotivierten Studententeams
- Du nimmst an internationalen Formula Student Events teil

### UNSERE CURE-FAMILIE FREUT SICH IMMER ÜBER ZUWACHS!

Als studentisches Uniprojekt brauchen wir immer neue Man- und Woman-Power und freuen uns über jedes neue Gesicht im Team! Du hast Lust Teil eines einzigartigen Projektes zu werden, dein Wissen praxisnah anzuwenden und jeden Tag erneut über dich hinauszuwachsen?

Dann melde dich bei **Birk Blumhoff** unter **[birk.blumhoff@curemannheim.de](mailto:birk.blumhoff@curemannheim.de)**