

## Zeit optimale Trajektorie für einen Unkraut-Jäte-Roboter

Landwirtschaft ohne Pestizide ist kostenintensiv. In Kooperation mit dem IMES automatisieren wir die ökologische Unkrautbekämpfung und machen Bio günstiger.

Ziel der Arbeit ist es, die Geschwindigkeit der Kinematik zu optimieren. Dabei soll eine zeitoptimale Trajektorie gefunden werden, um mit einer seriellen Kinematik mehrere Punkte anzufahren.

Eine besondere Herausforderung in puncto Geschwindigkeit, ist die Trajektorie für die Bekämpfung jedes einzelnen Unkrautes. Du wirst diese dahingehend optimieren, dass die Geschwindigkeit und Jätequalität dabei möglichst hoch ist. Deine Umsetzung wird direkt auf dem Feld getestet.

- Analysieren der Jätequalität bei unterschiedlichen Bekämpfungstrajektorien
- Entwickeln einer zeit optimierten Trajektorie für den Anwendungsfall.
- Wirtschaftliche Gegenstellung zwischen Zeitoptimum und Qualitätsoptimum



### Ansprechpartner:

Manuel Ufheil, M.Sc.

Bewerbung siehe Website :  
[www.fenntec.de](http://www.fenntec.de)

### Voraussetzungen:

- Selbstständige Arbeitsweise, B1-Führerschein
- Programmiererfahrung Python
- Hands on Mentalität

### Hinweis:

- Auch Jobs als WerkstudentIn sind bei uns möglich.

### Termin:

ab sofort