

Praktikum - Kamerabasierte Posebestimmung für Robotiksysteme - REF93855E

Tvoji zadaci

Das Inno Lab an unserem Standort Hannover-Stöcken ist verantwortlich für Untersuchung, Bewertung und Entwicklung innovativer Produktionsprozesse für Reifen. Es unterstützt seine Partner dabei, eigene Ideen für neue Produkte und für deren Herstellung umzusetzen und bietet dazu ein kreatives Umfeld und die notwendigen Methoden.

In diesem spannenden Umfeld bieten wir zum **Starttermin April 2026** ein Praktikum mit anschließender Option auf eine Abschlussarbeit an. Für die bestmögliche Lernerfahrung sollte das Praktikum eine Dauer von **ca. 6 Monaten** umfassen. Eine Kombination aus freiwilligem und Pflichtpraktikum ist möglich.

- Schrittweise Einführung in das Thema Posebestimmung für Robotik-Anwendungen
- Recherche zu Methoden zur standardisierten Erfassung von Objekten mittelsameratechnologie
- Arbeit mit dem Robot Operating System (ROS2)
- Dokumentation, Überarbeitung und Vereinfachung von Python Projekten
- Implementierung gewählter Methoden auf mobile Manipulationssysteme

Tvoj profil

- Studierende (m/w/divers) der Studienrichtungen Maschinenbau, Elektrotechnik, Mechatronik oder vergleichbar
- Idealerweise mit Schwerpunkt/Vertiefung in Robotik und/oder Automatisierungstechnik
- Programmierkenntnisse in Python (oder einer ähnlichen Sprache)
- Erste Erfahrungen mit KI-gestützter Computer Vision und Linux
- Idealerweise erste Kenntnis bzw. Lernbereitschaft zur Anwendung von ROS2
- Sicherer Umgang mit MS Office
- Sehr gute Deutsch- und Englischkenntnisse in Wort und Schrift
- Teamfähigkeit, Kreativität und Interesse an neuartigen technischen Lösungen
- Ausgeprägte Kommunikationsfähigkeiten sowie strukturierte Arbeitsweise

Bitte denk daran, deine **aktuelle Immatrikulationsbescheinigung** sowie deinen **aktuellen Notenspiegel** und einen **Auszug aus der aktuellen Studienordnung hinsichtlich Ableistung eines Pflichtpraktikums** hochzuladen, da diese für die Bearbeitung deiner Bewerbung zwingend erforderlich sind!

Bitte reiche uns, sofern erforderlich, einen **gültigen Aufenthaltstitel**



ID posla
REF93855E

Sektor
Istraživanje i razvoj

Lokacija
Hannover

Pravno lice
Continental Reifen Deutschland GmbH

sowie deine Arbeitsgenehmigung inklusive Zusatzblatt ein.

Die Bewerbungen von schwerbehinderten Menschen sind willkommen.

Naša ponuda

Unsere Standortvorteile für dich sind:

- Attraktive Vergütung
- Flexible Arbeitszeiten im Gleitzeitmodell
- Eine hybride Arbeitsumgebung - mobiles Arbeiten oder vor Ort in Abhängigkeit zur Teamorganisation und den Aufgaben
- Qualifizierte Betreuung durch unsere Fachkräfte
- Gesundheitsorientierter Arbeitsplatz

Wenn du mehr über unseren Standort erfahren willst, besuche gerne unsere Standortseite: [Continental / Hannover Stöcken](#)

[Vielfalt, Inklusion und Zugehörigkeit](#) sind uns wichtig und machen uns als Unternehmen stark und erfolgreich. Wir bieten allen Chancengleichheit - unabhängig von Alter, Geschlecht, Nationalität, kultureller Herkunft, Behinderung, Religion, Weltanschauung oder sexueller Orientierung.

Sie wollen mit uns Gas geben? Starten Sie durch und bewerben Sie sich jetzt!

O nama

Continental ist ein führender Reifenhersteller und Industriespezialist. Das 1871 gegründete Unternehmen erzielte 2024 einen Umsatz von 39,7 Milliarden Euro und beschäftigt aktuell rund 95.000 Mitarbeiterinnen und Mitarbeiter in 54 Ländern und Märkten.

Reifenlösungen des Unternehmensbereichs Tires machen Mobilität sicherer, intelligenter und nachhaltiger. Sein Premium-Portfolio umfasst Pkw-, Lkw-, Bus-, Zweirad- und Spezialreifen sowie smarte Lösungen und Dienstleistungen für Flotten und den Reifenfachhandel. Continental steht seit mehr als 150 Jahren für innovative Spitzenleistungen und ist einer der größten Reifenhersteller weltweit. Im Geschäftsjahr 2024 erzielte der Unternehmensbereich Tires einen Umsatz von 13,9 Milliarden Euro. Weltweit beschäftigt Continental in ihrem Reifenbereich mehr als 57.000 Mitarbeiterinnen und Mitarbeiter und verfügt über 20 Produktions- und 16 Entwicklungsstandorte.