

Adrian Kleimeier

Stöckener Strasse 11

30419 Hannover

+49 15789090981

[a.kleimeier9@gmail.com](mailto:a.kleimeier9@gmail.com)

KUKA AG

Frau Katharina Eisenberger

Zugspitzstraße 140

86165 Augsburg

15.10.2020

# Bewerbung für ein Praktikum im Bereich der Implementierung neuartiger Regelungsalgorithmen für den KUKA LBR iiwa

Sehr geehrte Frau Eisenberger,

mit großem Interesse bin ich die Stellenangebote für Praktika auf Ihrer Homepage durchgegangen und bewerbe mich hiermit um die Praktikumsstelle im Bereich der Implementierung neuartiger Regelungsalgorithmen für den KUKA LBR iiwa.

Mein Bachelorstudium des Wirtschaftsingenieurwesens an der Leibniz Universität Hannover schloss ich im August 2017 erfolgreich ab. Während des Studiums verlagerte sich mein Interessensfeld immer mehr auf den Bereich der Robotik, der Mechatronik sowie den damit einhergehenden Fragestellungen und Herausforderungen im Hinblick auf Automatisierungskonzepte und das Maschinelle Lernen. Ich wechselte daher nach meinem Bachelorstudium in den Masterstudiengang Mechatronik & Robotik. Die Fächerwahl in diesem Masterstudium ist sehr individuell gestaltbar, sodass ich bisher Einblick in viele verschiedene Bereiche der Robotik, hier insbesondere der mobilen Robotik, der Bildverarbeitung, sowie den Konzepten des maschinellen Lernens und der Automatisierungstechnik gewinnen konnte.

Der Studiengangwechsel erforderte das Ablegen einiger Nachholprüfungen, um die sich aus den unterschiedlichen Bachelorstudiengängen ergebenden Wissenslücken zu schließen. Diese Nachholprüfungen schloss ich sehr gut ab, sodass ich ab März 2019 als wissenschaftliche Hilfskraft am Institut für Mess- und Regelungstechnik an der Leibniz Universität Aufgaben im Bereich der Verarbeitung von Bildmessdaten mithilfe von Python übernahm. Zurzeit schreibe ich meine Studienarbeit im Bereich der mobilen Robotik. Ziel der Arbeit ist es, ein sich ständig aktualisierendes Programm zu entwickeln, um die lokalen Auftrittswahrscheinlichkeiten von Personen vorherzusagen und für die Routenplanung eines mobilen Service-Roboters zu verwenden. Die Arbeit findet unter Einbindung des unter Linux laufenden Robot Operating System ROS statt.

Dieses Semester belege ich des Weiteren ein Labor an der Universität, welches sich mit der Thematik von kollaborativen Robotern befasst. Das Labor umfasst die Einführung in die App-basierte Programmierung moderner Robotiksysteme, die Implementierung einer Impedanzregelung für ein Robotergelenk, sowie die kollaborative Roboterprogrammierung in C++.

Ich verfüge über die Fähigkeit, mich schnell in neue Sachverhalte einzuarbeiten und habe großes Interesse daran, meine Kompetenzen und Kenntnisse stetig auszubauen. Ich spreche Englisch und habe während meines Auslandssemesters im vergangenen Wintersemester in Rom einen Sprachkurs der Stufe B2 in Italienisch absolviert.

Ich freue mich über eine Einladung zu einem Bewerbungsgespräch.

Mit freundlichen Grüßen,

Adrian Kleimeier