

Arnold NextG realisiert die Safety-by-Wire®-Technologie von. Wir bieten das weltweit einzigartige und multi-redundante Zentralsteuergerät NX NextMotion, das eine ausfallsichere und individuelle Implementierung sämtlicher Drive-by-Wire-Anforderungen ermöglicht. Als unabhängiger Vorausentwickler übernimmt Arnold NextG die Planung und Umsetzung – von der Vision bis zur Straßenzulassung.



Wir suchen

Expert Engineer für modellbasierte Automotive-Softwareentwicklung (m/w/d)

Deine Aufgaben

Entwicklung

- Du entwirfst und bewertest neue Lösungsmöglichkeiten für spezifische Bedürfnisse plattform-unabhängiger Automotive Software- und Systementwicklungen und übernimmst das Prototyping.
- Du konzipierst und entwickelst Algorithmen und Regler.
- Du erstellst innovative technische Konzepte (Schwerpunkt Automotive & Off-Road Mobilitätssysteme) und nutzt dafür vorzugsweise modellbasierte Entwicklungsmethoden
- Du arbeitest eng mit den Kollegen aus Systemarchitektur und Produktentwicklung zusammen.
- Du übernimmst im Rahmen der Projektinitialisierung die Diskussionen mit Kunden und entwickelst dabei ein tiefes Verständnis und neue Ideen für deren technische An- und Herausforderungen.

Dein Profil

Abgesehen vom Abschluss (Bachelor, Master, Ph.D) in Ingenieurwissenschaften, Informatik oder einem verwandten Bereich mit nachgewiesener Erfahrung in Simulink Auto-Code-Generierung kannst du profunde Berufserfahrung vorweisen? Die Entwicklung von AUTOSAR-Komponenten für ASW oder CDD gehört zu deinen Kernkompetenzen? Du verfügst über Erfahrung mit Vector-Automobiltools (z.B. CANoe) und bist in der Lage, Embedded Systems in C/C++ zu entwickeln? Dein ausgeprägter Kundenfokus hilft dir, komplexe Anforderungen zu verstehen, zu koordinieren und maßgeschneiderte Lösungen zu entwickeln? Du bist mit Automotive-Sicherheitsstandards (IEC 61508, ISO 26262, DO 178) vertraut und hast Erfahrung in deren Anwendung in Entwicklungsprojekten? Außerdem hast du ein solides Verständnis von Elektronik und kannst mit komplexen Schaltplänen umgehen? Du treibst deine Projekte eigenständig voran, legst dabei großen Wert auf effektive Teamarbeit und verfügst über gute Kommunikationsfähigkeiten? Denken „Out of the Box“ ist bei dir serienmäßig, du bist innovativ und neugierig? Du denkst wie ein Unternehmer und hast Mut, Entscheidungen zu treffen? Dann sollten wir dringend miteinander sprechen!

Wir bieten

Gemeinsam mit unserem Team aus Weltklasse-Entwicklern und talentierten Newcomern hast du die einzigartige Chance, die Zukunft der Mobilität schon heute aktiv zu gestalten. Unser ausfallsicheres elektronisches Lenk- und Bremssystem mit aktiver Rückmeldung (Force Feedback), das bereits erfolgreich in der Behindertenmobilität auf der Straße eingesetzt wird, ermöglicht den Entfall der Lenksäule und steht damit für die größte Revolution in 136 Jahren Fahrzeugindustrie. Durch unsere weltweit einzigartige Technologie ist es nicht nur möglich, Fahrzeug-Innenräume und -Konzepte von Grund auf digital neu zu denken und zu gestalten, sie bietet auch die Möglichkeit, bereits jedes Fahrzeug von jedem Ort der Welt aus zu steuern oder den Lenkwinkel und die Lenkkraft frei zu wählen – auch als Nachrüstlösung (Logistikhöfe, Häfen, usw.). Wir nutzen den Rennsport mit einem eigenen Team als Entwicklungsumfeld und legen damit die Grundlage für das sichere autonome Fahren der Zukunft. Modernste Arbeitsplätze, ein eigener Mobilitätscampus mit Schulungsräumen und Fahrsicherheitszentrum, kurze Entscheidungswege sowie eine hohe Projektdynamik sorgen für ein abwechslungsreiches und dennoch zielorientiertes Umfeld. Du findest bei uns ein Paket aus flexiblen Arbeitszeiten, zeitgemäßen Führungsstrukturen, attraktiver Vergütung und attraktive Mitarbeiterangebote im Haus (Fitness-Studio, Gesundheits-Budget, Skill-Court, five Training, Stoßwellen-, Ultraschall-, Strom- und Laser-Therapie). Unsere Physio- und Fußpflege-Angebote runden das Paket ab.

Dein Kontakt

Mathias Koch | mathias.koch@arnoldnextg.de | +49 171 534 037 7
Arnold NextG GmbH | Paravanstraße 5-10 | 72539 Pfronstetten-Aichelau