



Entwicklungsingenieur/in Fahrerassistenzsysteme

Forschung, Voraus- und Technologieentwicklung

Innovationsfähigkeit und Know-how-Vorsprung bestimmen den Bosch Unternehmenserfolg. Meistern Sie zusammen mit uns neue Aufgaben durch Ihre Bereitschaft, ständig Neues zu lernen.

Im Zentralbereich Forschung und Vorausentwicklung entwerfen, prüfen und erforschen wir Systeme, Komponenten und Technologien. Unsere Innovationen zielen dabei stets auf eine Verbesserung der Lebensqualität. In Renningen bei Stuttgart entsteht der Knotenpunkt des internationalen Forschungsverbundes der Bosch-Gruppe. Rund 1.600 Mitarbeiter der zentralen Forschung und Vorausentwicklung werden hier neue Materialien, Methoden und Technologien sowie neue Systeme, Komponenten und Fertigungsprozesse entwickeln.

Ihre Aufgaben:

Dynamic Environment Estimation/Behaviour Planning:

- Anforderungsentwicklung für die Verhaltensgenerierung, Situationsanalyse für teilund höher automatisierte Fahrerassistenzsysteme
- Entwicklung von Algorithmen für die Situationsanalyse teil- und höher automatisierter Fahrerassistenzsysteme
- Insbesondere Entwicklung von Verfahren zur Fusion von Informationen aus digitalen Karten und fahrzeugseitiger Umfeldsensorik sowie Ableitung der semantischen Bedeutung der Informationen für die jeweils betreffenden Verkehrswege
- Erprobung im Fahrzeug, Identifikation von Weiterentwicklungsbedarfen und Optimierung

Jeder Erfolg hat seinen Anfang. Bewerben Sie sich jetzt!

Datum:03.07.2015Referenzcode:DE00375357Nation:DeutschlandArbeitsort:Renningen



Jetzt online bewerben!

Nutzen Sie unser Online-Bewerbungsformular und Ihre Informationen kommen schnell und sicher bei uns an.

Kontakt Personalabteilung

Katharina Biela Tel.: +49 711/811-10471

Kontakt Fachabteilung

Axel Stamm

Tel.: +49 711 811 49513

Sie möchten in Teilzeit arbeiten? Wir unterstützen individuelle Arbeitszeitmodelle.

Ihr Profil:

- Abgeschlossenes technisches Studium im Bereich Informatik, Physik, Mathematik, Ingenieurswissenschaften oder Elektrotechnik mit nachweisbarer Erfahrung im Umfeld Fahrerassistenz und /oder Robotik
- Sehr gute Kenntnisse in C++, probabilistic state estimation, probabilistic mapping and SLAM, machine learning und non-linear optimization, ROS
- Physikalisches Verständnis für die Leistungsfähigkeit der Umfeldsensortechnologien Lidar, Radar, Video und Ultraschall
- Bereitschaft zum Arbeiten in dezentralen, internationalen Teams
- Persönliches Engagement, logisches und strukturiertes Denkvermögen