

Zum Klienten:

Weitere Informationen zum Klienten und laufend neue Jobchancen erhalten Sie nach Ihrer Anmeldung und dem Onboarding durch Ihren Fachberater per Mail oder online. Wir freuen uns, Sie persönlich kennenzulernen!

Arbeitsort:

Zürich (X Kilometer und X Minuten von Ihrer Wohnadresse entfernt)

Jobbeschreibung:

End Effector Integration Engineer (w/m/d)

Ihr Aufgabengebiet:

- Verantwortung für die End-Effector-Strategie über verschiedene industrielle Robotikanwendungen hinweg
- Analyse von Kundenworkflows und operativen Anforderungen zur Identifikation geeigneter End-Effector-Lösungen
- Evaluation und Auswahl kommerziell verfügbarer End-Effektoren wie Greifer, Sauganlagen, Haken, Tool-Changer, Roboterhände, Kameras und Spezialwerkzeuge
- Vorantreiben von Standardisierung und Plattformdenken zur Reduktion der Variantenvielfalt bei maximaler Anwendungsabdeckung
- Definition von Anforderungen an zukünftige End-Effector-Lösungen basierend auf Kundenbedürfnissen, Produktanforderungen und technischen Rahmenbedingungen
- Koordination und Management von Beziehungen zu externen Lieferanten, Technologiepartnern und Entwicklungsdienstleistern
- Unterstützung bei Machbarkeitsstudien, Proof-of-Concepts, Kundenevaluationen und Pilotprojekten
- Definition von Bewertungskriterien, Benchmarking-Methoden und Trade-off-Analysen für End-Effector-Technologien
- Erarbeitung von Business Cases und technischen Empfehlungen für Buy-vs-Build-Entscheidungen
- Beobachtung neuer Technologien und Markttrends in den Bereichen Manipulation, Greiftechnik, Vakuumhandling, taktile Sensorik, dexterose Hände und industrielle Werkzeuge
- Sicherstellung der erfolgreichen Integration ausgewählter End-Effektoren in die Roboterplattform und die Einsatzabläufe
- Mitwirkung an der Entwicklung einer langfristigen Manipulations- und Tooling-Roadmap

Was Sie ausmacht:

- BSc/MSc in Robotik, Maschinenbau, Mechatronik, Automatisierungstechnik oder einem verwandten Bereich
- 5+ Jahre Erfahrung in Robotik, Automatisierung, industrieller Werkzeugtechnik, End-of-Arm-Tooling, Applikations- oder Solution Engineering
- Fundiertes Verständnis robotischer Manipulationssysteme und industrieller Automatisierung
- Erfahrung im Umgang mit Greifern, Vakuumsystemen, Roboterhänden, Tool-Changern oder ähnlichen End-Effektoren
- Erfahrung in der Evaluation und Integration von Hardwarelösungen Dritter
- Ausgeprägtes systemisches Denken mit der Fähigkeit, technische und geschäftliche Aspekte auszubalancieren

- Exzellente Kommunikations- und Stakeholder-Management-Fähigkeiten
- Fähigkeit, Kundenbedürfnisse in technische Anforderungen und umsetzbare Engineering-Entscheidungen zu übersetzen
- Kenntnisse in ROS2, Roboterkinematik, Manipulations-/Greifplanung, Regelungstechnik, Kraftregelung, taktiler Sensorik oder dexteroser Manipulation von Vorteil

Was diese Stelle ausmacht:

- Zahlreiche individuelle Benefits