

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:

Senior Mechanical Engineer - Humanoid (Mensch) (w/m/d)

Ihr Aufgabengebiet:

- Leitung der Entwicklung und Optimierung mechanischer Systeme für humanoide Roboter – von der Konzeptphase bis zur Serienproduktion
- Entwicklung und Verbesserung von Strukturen, Gelenken, Aktuatoren, Getrieben, Gehäusen und weiteren kritischen Subsystemen mit Fokus auf Fertigbarkeit, Robustheit und Kosten
- Vorantreiben von Design for Manufacturing (DfM), Design for Assembly (DfA), Design for Serviceability (DfS) sowie Design-to-Cost-Aktivitäten
- Verantwortung für die Industrialisierung der Produkte in enger Zusammenarbeit mit Fertigung, Supply Chain, Qualität und Produktionsengineering
- Definition und Betreuung der mechanischen Architektur, Komponentenspezifikationen, Toleranzen und kritischer Schnittstellen innerhalb des Roboters
- Durchführung von Struktur-, Ermüdungs-, thermischen, Toleranz- und Zuverlässigkeitsanalysen zur Sicherstellung der langfristigen Leistungsfähigkeit
- Leitung von Ursachenanalysen und Umsetzung von Korrekturmaßnahmen während Prototypen-, Validierungs- und Produktionsphasen
- Unterstützung bei Auswahl, Qualifizierung und technischer Bewertung von Lieferanten und externen Fertigungspartnern
- Entwicklung von Validierungsstrategien und Begleitung von Testaktivitäten zum Nachweis der Leistungs- und Zuverlässigkeitsanforderungen
- Unterstützung und Mentoring weniger erfahrener Ingenieurinnen und Ingenieure sowie Etablierung technischer Best Practices im Team
- Enge Zusammenarbeit mit Elektronik-, Regelungs-, Software-, Produktmanagement- und Operations-Teams für die erfolgreiche Markteinführung hochintegrierter Robotiksysteme

Was Sie ausmacht:

- Abgeschlossenes Studium (Bachelor oder Master) im Bereich Maschinenbau, Mechatronik, Robotik oder einer vergleichbaren Fachrichtung
- Typischerweise 8–15+ Jahre Berufserfahrung in der Entwicklung komplexer mechanischer oder mechatronischer Produkte
- Nachweisliche Erfahrung darin, Produkte erfolgreich von der Entwicklung in die Serienproduktion zu überführen
- Fundierte Kenntnisse in mechanischer Konstruktion, Maschinenelementen, Toleranzmanagement und technischer Produktentwicklung
- Nachgewiesene Erfahrung mit DfM, DfA, Industrialisierung, Produktkostenoptimierung und Produktionshochläufen

- Umfangreiche CAD-Erfahrung, vorzugsweise mit Creo, alternativ mit SolidWorks, Siemens NX oder vergleichbaren Systemen
- Erfahrung mit Fertigungsverfahren wie CNC-Bearbeitung, Blechverarbeitung, Druckguss, Spritzguss, Verbundwerkstoffen und Präzisionsmontagen
- Sehr gutes Verständnis von Strukturmechanik, Dynamik, Ermüdungsverhalten und Zuverlässigkeitsmethoden
- Praktische Erfahrung in Prototypenentwicklung, Testing, Fehlersuche und Produktvalidierung
- Fähigkeit, technische Entscheidungen in interdisziplinären Entwicklungsumgebungen voranzutreiben
- Sehr gute Englischkenntnisse; Deutschkenntnisse sind von Vorteil
- Erfahrung in der Entwicklung von Robotersystemen, Automatisierungslösungen, humanoiden Robotern, Exoskeletten, mobilen Robotern oder anderen anspruchsvollen mechatronischen Produkten von Vorteil
- Tiefgehende Kenntnisse in Aktuatorssystemen, Getriebeentwicklung, Leichtbaustrukturen und Hochleistungssystemen von Vorteil
- Erfahrung bei der Skalierung von Produkten vom Prototypen über Kleinserien bis hin zur Serienfertigung von Vorteil
- Kenntnisse im Lieferantenmanagement sowie in Qualitätsmethoden, FMEA, Risikoanalysen und Design Reviews von Vorteil
- Erfahrung in der Führung von Mechanical-Engineering-Teams oder der Verantwortung für größere Subsysteme von Vorteil
- Verständnis für Reliability-Growth-Tests, Fehleranalysen im Feld sowie kontinuierliche Produktverbesserungsprozesse von Vorteil

Was diese Stelle ausmacht:

- Zahlreiche individuelle Benefits