

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) AI Engineer - Reinforcement Learning Manipulation (w/m/d)

Ihr Aufgabengebiet:

- Entwicklung modernster Reinforcement-Learning-Algorithmen für robuste, kontaktreiche und geschickte Manipulation, die Vision-, Tiefen-, Tast- und propriozeptive Sensordaten in präzise Endeffektor- und Gelenkbefehle übersetzen
- Entwurf, Test und Verfeinerung von Algorithmen zur Lösung komplexer realer Manipulationsprobleme, etwa beim Umgang mit unterschiedlichen Paketformen, dynamischen Übergaben oder der Bedienung von Türgriffen und Verriegelungen
- Zusammenarbeit mit dem Foundation-Model-Team, um Methoden zu entwickeln, die sowohl simulierte als auch reale Daten nutzen

Was Sie ausmacht:

- Fundierte Kenntnisse in robotischer Manipulation, inklusive Dynamik, Grasp Synthesis und Trajektorienoptimierung
- Master- oder höherer Abschluss in einem relevanten Bereich wie Engineering, Robotik oder Machine Learning
- Mindestens fünf Jahre Erfahrung in Industrie oder Forschung, auch als Promotionserfahrung anrechenbar
- Starke Grundlagen im Deep Learning, einschliesslich supervised und self-supervised Learning sowie Reinforcement Learning (MDPs, neuronale Netzwerkarchitekturen, Policy-Optimierung, model-based vs. model-free RL, Exploration-Exploitation-Strategien, Value-Function-Methoden, Transfer Learning, Domain Adaptation, Sim-to-Real-Transfer)
- Fundierte Robotik-Kenntnisse, insbesondere in Autonomie und/oder Manipulation
- Erfahrung im Deployment künstlicher neuronaler Netze auf Hardwareplattformen
- Fähigkeit, produktionsreifen Code in modernem C++ zu schreiben
- Fähigkeit, Algorithmen zu prototypisieren und tiefe neuronale Netze in Python zu trainieren
- PhD in Robotik, Engineering, Informatik, Machine Learning oder einer ähnlichen Disziplin bzw. entsprechende Forschungserfahrung von Vorteil
- Publikationen an führenden Konferenzen (z.B. ICRA, IROS, CoRL, RSS) mit Fokus auf robotische Manipulation, Grasping oder kontaktreiches RL von Vorteil
- Nachgewiesene Erfahrung mit taktiler Sensorik, mehrfingrigen Roboterhänden oder bimanualer Manipulation von Vorteil

Was diese Stelle ausmacht:

- Zahlreiche individuelle Benefits