



Vollzeit



Praktikum



Karlsruhe-Durlach



Softwareentwicklung

## Softwareentwicklung Robotik · ROS · Python

### Deine Aufgaben

- Entwicklung der ROS-basierten Steuerungssoftware unseres fahrerlosen Transportfahrzeugs Herbie
- Installation und Aufbau von mobilen Robotern
- Durchführung von Funktions- und Belastungstests in realer Testumgebung
- Fehleranalyse und Optimierung am realen Produkt
- Einflussnahme bei konzeptionellen Entscheidungen
- Arbeiten mit agilen Methoden (SCRUM)

### Dein Profil

- Erfahrungen in der Softwareentwicklung mit ROS
- Interesse an Robotik
- Erfahrungen mit Linux und Python sind von Vorteil
- Sicherer Umgang mit Git
- Freude an der Arbeit im Team
- Fließendes Englisch und/oder Deutsch
- Du bist kreativ und setzt eigene Ideen gerne durch in die Tat um

### Was wir bieten



Agiles  
Entwicklungsumfeld



Lernen mit und von  
Experten



State of the Art  
Robotik-Technologien

Du willst Teil unseres Teams werden und den Warentransport revolutionieren? Dann bewirb dich jetzt und sende uns eine E-Mail mit deinen vollständigen Bewerbungsunterlagen oder ruf einfach an!



0721-9819130



jobs@carrybots.de