

Verantwortlicher Kinematik und Rundenzeitsimulation (m/w)

Deine Aufgabe

Als Verantwortlicher für die Kinematik und Rundenzeitsimulation ist es Deine Aufgabe für den zukünftigen Pegasus die Fahrwerkskinematik zu auf den Reifen anzupassen. Du wählst die Simulationsumgebung mit aus und führst Simulationen zur Radhubkinematik und Rundenzeit durch. Deine Kinematik wird von den Bereichen Radführung, Radlagerung und Rahmen in mechanische Bauteile umgesetzt, daher wirst Du eng mit den jeweiligen Gruppen arbeiten. Weiterhin gehört die Validation deiner Simulationen durch Testfahrten und Versuche zu Deinen Tätigkeiten.

Dein Profil

Du hast Lust in einem interdisziplinären Studentenprojekt mitzuwirken und willst zum gemeinsamen Erfolg beitragen. Du bist mit Engagement und Teamgeist bei der Sache und erfüllst Deine Aufgaben eigenständig und auch unter Zeitdruck termingerecht. Du bist motiviert und aufgeschlossen Neues zu lernen und ein Teil unseres Teams zu werden.

- *Gutes technisches Verständnis*
- *Gute CAD-Kenntnisse (Vorteil bei Erfahrungen mit Creo 3.0)*
- *Matlab-Kenntnisse und Kenntnisse im Bereich Mehrkörpersimulation sind von Vorteil*
- *10 Stunden oder mehr Zeit pro Woche*
- *Gute Englisch-Kenntnisse*

Was wir bieten

- *Praktische Erfahrungen durch Anwendung von Erlerntem aus dem Studium*
- *Vermittlung von Schlüsselkompetenzen im Bereich Technik und Organisation*
- *Kontakt zu Sponsoren aus der Industrie*
- *Teil eines dynamischen, interdisziplinären Teams*
- *Einstieg in den Motorsport mit Teilnahme an internationalen Wettbewerben*