



Software Engineer (m/w/d) vernetztes Fahrzeug

Beginn & Dauer: November 2020 - April 2021
mit Option auf Verlängerung

Arbeitszeit: VZ (40 h/Woche)

Arbeitsort: Ulm

Branche: Automobilbranche

Karrierelevel: Berufserfahrener

Projekt-ID: 20202537_1

(Bei Kontakt bitte immer angeben)

Jetzt bewerben!

Das erlebst Du bei uns

- ☑ Impulsgebung und Mitgestaltung der digitalen Mobilität und des digitalen Fahrzeugs von morgen
- ☑ Analysieren und Spezifizieren komplexer Softwaresysteme
- ☑ Programmieren von Software in Fahrzeugkomponenten und zugehörigen Backend Systemen
- ☑ Testen und Integrieren der Software

Deine Qualifikationen

- ☑ Abgeschlossenes Studium der (Wirtschafts-) Informatik, eine Ausbildung zum Fachinformatiker (m/w/d) oder vergleichbar
- ☑ Erfahrung in agilen Methoden, vorzugsweise Scrum oder Extreme Programming
- ☑ Praktische Erfahrung mit Microsoft Azure, Docker und Kubernetes
- ☑ Ein hohes Maß an Abstraktionsvermögen sowie kommunikatives Geschick

Unsere Vielfalt ist Deine Chance!

univativ ist ein Projekt- und Personaldienstleister, der Studenten und Absolventen spannende Jobs bei renommierten Unternehmen bietet. Deine Karriere ist unsere Mission, denn Deine Entwicklung liegt uns am Herzen.

Du hast ein Studium oder eine Ausbildung im IT-Bereich absolviert und suchst nach einer neuen Herausforderung in einem innovativen und erfolgreichen Unternehmen?

Dann bist du bei unserem Kunden, einer Tochtergesellschaft eines Automobilkonzerns, an der richtigen Adresse! Neben flexiblen Arbeitszeiten mit Home-Office Möglichkeit bietet dir das Unternehmen moderne Arbeitsplätze und die Nutzung neuester Technologien. Lass dir die Chance nicht entgehen und bewirb Dich noch heute bei univativ als Software Engineer (m/w/d) vernetztes Fahrzeug!

Das bieten wir

- ☑ Rückmeldung innerhalb kürzester Zeit
- ☑ Vielfältige Weiterbildungsmöglichkeiten in unserer univativ academy
- ☑ Networking in verschiedenen Branchen
- ☑ Ein modernes und dynamisches Arbeitsumfeld
- ☑ Exklusive Jobangebote und Mitarbeitererevents