

Als aufstrebender Gesamtlösungsanbieter (One-Stop-Shop) und Systemintegrator im industriellen Einsatzbereich der unbemannten Luftfahrt sind wir eines der qualitativ führenden Unternehmen am innovativen, zukunftssträchtigen Markt. Wir stehen für autonome Zustandserfassung, Digitalisierung und automatisierte Datenanalyse mittels künstlicher Intelligenz (KI). Dabei greifen wir auf mehr als 14-jährige Expertise aus dem industriellen und professionellen Drohnen-Umfeld zurück.

Wir suchen zum raschen Eintritt eine(n)

MITARBEITER/IN im BEREICH GEODÄSIE / GEOINFORMATION / PHOTOGRAMMETRIE – UNBEMANNT LUFTFAHRZEUGSYSTEME (UAS)

Folgende Aufgaben erwarten Sie

- Optimierte Verarbeitung, Aufbereitung und Analyse raumbezogener Daten
- Geoinformationsmanagement
- Verarbeitung der Daten verschiedenster Sensoren
- Mitarbeit an Weiterentwicklung des Automatisierungsgrades der Datenanalysen
- Mitarbeit im Bereich Data-Science und Artificial Intelligence
- Mitarbeit an Projekten zur 3D Modellierung und 3D-Visualisierung
- Möglichkeit für Außendienst-Einsätze in Mitteleuropa und projektbezogene Reisetätigkeiten
- viele weitere spannende Themenstellungen

Folgende Anforderungen sollten Sie für diese spannenden Aufgaben erfüllen

- Studium Geodäsie/Geoinformation oder ähnlich fundierte Ausbildung in diesem Bereich
- Interesse an unbemannten Systemen (Drohnen) und verschiedenen Sensoren
- Vertrautheit mit themenspezifischer Software (zB QGIS, ArcGIS, Metashape, CAD, ...)
- Programmierkenntnisse (zB Python, ...)
- Erfahrung in einem Großteil der genannten Aufgabenbereiche
- IT-Affinität
- Freude an Suche innovativer Lösungsansätze

Das Unternehmen bietet Ihnen

- selbständiges Arbeiten im dynamischen und flexiblen Team eines aufstrebenden, international aktiven Unternehmens
- rasche, vielfältige Entwicklungsmöglichkeiten
- flexible Arbeitszeiten und Möglichkeit zu Home-Office-Tätigkeiten
- Mindestgehalt laut KV mit Bereitschaft zur Überzahlung je nach Erfahrung

Bewerbungen bitte an Victoria Mayr, unter v.mayr@blade-scape.com.