



WHAT'S
NEXT?
JOIN ZF

**Es ist Zeit, den richtigen Weg in Ihre Zukunft einzuschlagen.
Mit ZF, einem weltweit führenden Technologiekonzern.**

Logistikplaner / Logistics Engineer (m/w)

Wir verstärken unser Team im Bereich Logistik am Standort Lebring (Nähe Graz)

Ihre Aufgaben:

- Planung, Koordination und Umsetzung von Logistik- und Materialflusskonzepten für Achssystemwerke weltweit mit den Schwerpunkten Lean-Production und Materialfluss
- Erarbeitung und Durchführung von Wirtschaftlichkeitsrechnungen und Kostenoptimierungen in der Logistik
- Planung, Entwicklung und Beschaffung von neuen Packmittelsystemen sowie Unterstützung bei der Planung und Beschaffung von aktuellen Packmitteln
- Durchführung und Koordination der logistischen Anbindung der Lieferanten (LSV, EDI, Transport) und Integration der Lieferanten in die Logistikkette
- Planung, Entwicklung und Realisierung von Konzepten in Zusammenarbeit mit den beteiligten Teams der Logistik, der Werks- und Produktionsplanung

Ihr Profil:

- abgeschlossene technische oder wirtschaftliche Ausbildung mit Schwerpunkt Logistik (HTL, TU, FH, Uni)
- Erfahrung mit der Umsetzung von Logistikprojekten im Automotive-Umfeld wünschenswert
- Gute MS-Office-Kenntnisse, Erfahrungen im Umgang mit SAP sind vorteilhaft
- Gute Englischkenntnisse
- ausgeprägte Kommunikations- und Teamfähigkeit, Interesse an interkultureller Zusammenarbeit
- internationale Reisebereitschaft

Unsere MitarbeiterInnen überzeugen durch ihr Talent und ihre Persönlichkeit. Daher legen wir Ihr Bruttogehalt individuell mit Ihnen fest. Eine Überzahlung des KV-Mindestgehalts von € 2.574,68 Brutto/Monat (auf Basis Vollzeit) ist somit je nach Qualifikation und Berufserfahrung möglich.

www.zf.com

Werden Sie Teil unseres ZF-Teams und bewerben Sie sich jetzt mit Ihren vollständigen Bewerbungsunterlagen unter zf.com/careers oder bewerbungen.lebring@zf.com.

Kennziffer: C-V-LW-02-19

**ZF Lemförder Achssysteme
Ges.m.b.H.**
Parkring 1
8403 Lebring

Lisa Wagner, M.Sc.
(+43) 3182 49095-390
lisa.wagner@zf.com