

Daniel Gräf

B.Sc. Technische Informatik (Abschluss Sommer 2026)
Rommerskirchen, Deutschland
+49 1523 1094514 — daniel.graef14@gmail.com



Profil

Softwareentwickler mit Schwerpunkt auf Python-basierter Systementwicklung, technischer Automatisierung und datengetriebenen Anwendungen. Erfahrung in der Konzeption, Architektur und Umsetzung robuster industrieller Softwaresysteme sowie in der Strukturierung komplexer Simulations- und Analyseprozesse.

Besonderes Interesse gilt der Entwicklung leistungsfähiger technischer Systeme, in denen Automatisierung und künstliche Intelligenz operative Mehrwerte erzeugen. Ziel ist die Mitwirkung an anspruchsvollen, sicherheitsrelevanten Projekten mit Fokus auf nachhaltige, skalierbare Systemarchitekturen.

Berufserfahrung

Werkstudent – Pierburg GmbH (Rheinmetall-Konzern)

Seit 2025

- Konzeption und Implementierung Python-basierter Automatisierungslösungen für CAD- und Simulationsprozesse
- Entwicklung webbasierter Oberflächen zur strukturierten Parametrisierung technischer Modelle
- Systematische Reduktion manueller Prozessschritte durch Workflow-Automatisierung

Ausbildung

Technische Hochschule Köln

2023 – 2026

Bachelor Technische Informatik

Notenschnitt: 1,7 — Abschluss in verkürzter Studienzeit (6 Semester)

Abitur

2023

Verkürzte Schullaufbahn (Überspringen der 9. Klasse)

Notendurchschnitt: 1,6

Leistungskurse: Mathematik, Physik

Technische Kompetenzen

Programmiersprachen: Python (fortgeschritten, produktiver Industrie-einsatz), Java, C

Schwerpunkte: Softwarearchitektur, Systemdesign, Automatisierung, Machine Learning

Technologien: TensorFlow, PyTorch, NumPy, Linux, Docker (Grundlagen)

Ausgewählte Projekte

Industrie-Tooling (INEOS) Konzeption und Entwicklung mehrerer Python-Anwendungen (NumPy, Regex, PDF-Parsing) zur automatisierten Analyse technischer Dokumente. Produktiver Einsatz zur signifikanten Reduktion manueller Recherchearbeit. Eigenständige Architektur und kontinuierliche Weiterentwicklung.

Autonomes Rover-System Ganzheitliche Hard- und Softwarekonzeption eines sensorbasierten Systems (LiDAR, Ultraschall, Gyrosensorik). Entwicklung eines Simulations- und Visualisierungstools in Python zur Validierung von Navigations- und Entscheidungsalgorithmen.