

Julian Haring

📍 Wien 📩 haringjulian@gmail.com ☎ +43 699 17225998 💬 julian-haring 💬 Haring-Bot

Profil

Robotics Engineer mit Schwerpunkt auf Machine Learning-gestützten Robotiksystemen und Freude an Innovation im Team.

Ausbildung

MSc FH Technikum Wien, Robotics Engineering

September
2023–September 2026

- **Fokus:** Implementierung von Roboteranlagen von Konzeptionierung bis Umsetzung in Simulation und Realität. Integration moderner Techniken wie Bilderkennung, Lokalisierungsalgorithmen und Machine Learning
- **Auslandserfahrung:** Auslandssemester an der AGH Krakau. Fokus auf machine learning und dynamic vision systems

BSc FH Technikum Wien, Mechatronik/ Robotik

September
2020–September 2023

- **Fokus:** mechatronische Grundlagen, Automatisierungstechnik, Industrie- und mobile Robotik sowohl theoretisch, auch als praktisch in Laboren und Projekten
- **Auslandserfahrung:** 4 Monatiges Praktikum in Kongsberg/ Norwegen
 - mit gutem Erfolg abgeschlossen

Erfahrung

Boehringer Ingelheim, Automatisierungs Ingenieur

Wien
Dezember 2023–Juni 2025
(befristet)

- Umsetzung von Änderungen an firmeneigenem PLS
- Selbstständige Umsetzung großer interner Programmertools mit VBA
- Verbesserung von internen Workflows von 30min manueller Arbeit zu 2min Skriptausführungszeit für tausende von Arbeitsschritten
- Arbeit mit Siemens SPS

Kongsberg Ferrotech, Entwicklungs Ingenieur (Praktikum)

Kongsberg, Norwegen
Februar 2023–Juni 2023

- Konzeptionierung eines 3D Sensor Konzepts für eine Unterwasser Robotik Anwendung
- Integration des ausgewählten Sensors in bestehendes System
- Evaluierung des Systems im Einsatz
- Erstmals Visualisierung der Arbeitsoberfläche in Mikrometerbereich ermöglicht

StepIT Wien, Lehrer für Informatik und Programmieren

Wien
Februar 2022–Juni 2023

- Gemeinsames Erarbeiten von Programmier Grundfähigkeiten und Konzepten mit bis zu 15 10- bis 14-Jährigen
- Selbstständiges Erstellen von Lehrkonzepten

Projekte

Roboter Zelle

github.com/Haring-Bot/ROD ↗

- Konstruktion von drei Roboterarmen und Mechaniken
- Implementierung in ROS zur Erfüllung eines Industrie Use-Cases
- Integration einer GUI zur Steuerung und Überwachung

- Eingesetzte Tools: ROS1, Movelt, Solidworks, Python

Mobile Roboter-Lokalisierung

- Implementierung und Vergleich von Kalman-, Extended Kalman- und Particle-Filtern zur präzisen Lokalisierung eines Turtlebot3 in ROS2
- Vergleich der drei Algorithmen und Evaluierung der Parameter
- Eingesetzte Tools: ROS2, C++

github.com/Haring-Bot/PROLB

Verbesserung der Erklärbarkeit von Vision Transformer

- Entwicklung einer hybriden Pipeline (Vision Transformer + SVM) zur Klassifizierung von Fischarten mit 97,6% Genauigkeit
- Implementierung von "Relevancy Maps" durch Kombination von Attention-Maps (DINOv2) und SVM-Gewichten zur Visualisierung der Entscheidungsfindung
- Aufdeckung von "Clever-Hans"-Effekten und Dataset-Bias durch Analyse der Modellerklärbarkeit
- Eingesetzte Tools: Python, PyTorch

github.com/Haring-Bot/SPEZ

Fähigkeiten

Sprachen

- **Deutsch:** Muttersprache
- **Englisch:** Verhandlungssicher in Wort und Schrift

Programmiersprachen:

- **Python:** Fortgeschritten
- **C++:** Fortgeschritten
- **VBA:** Fortgeschritten

Software:

- **ROS1/2:** Fortgeschritten
- **SolidWorks:** CSWA Zertifikat
- **ABB RobotStudio:** Fortgeschritten
- **OpenCV:** Fortgeschritten
- **PyTorch:** Fortgeschritten
- **Siemens TIA:** Grundkenntnisse