MILIND

Softwareentwickler

Prinz-Rupprecht-Straße 10B, 93053 Regensburg @ milind.official98@gmail.com **20.10.1998** Indian in http://www.linkedin.com/in/milind-514b62151 https://github.com/Milind-cod3-base

49-17646501001



ÜBER

Leidenschaft für skalierbare, effiziente Softwarelösungen mit modernen Entwicklungsmetodologien.

BILDUNG

Künstliche Intelligenz für smarte Sensoren und Aktuatoren (Master of Engineering)

Technische Hochschule Deggendorf

1 03.2022 - 03.2025

93413 Cham

Maschinenbau (Bachelor of Technology)

Vellore Institute of Technology

1 07.2016 - 06.2020

♥ Vellore, Tamil Nadu, Indien

ERFAHRUNG

Qt-Anwendungsentwickler

Persystems

1 01.10.2024 - 28.02.2025

- Entwicklung von Virtual Testbench, einer Simulations-Windows-Anwendung für industrielle und automotive elektrische Komponenten, mit C++ und dem Ot-Framework. Virtual TestBench ist eine leichte Alternative zu MATLAB/Simulink.
- Implementierung eines Lizenzprüfungsdienstes in der Virtual Testbench.

Werkstudent Qt-Anwendung

Persystems

1 01.07.2024 - 01.10.2024

- ₱ Franz-Mayer-Straße 1, 93053 Regensburg
- Erstellung eines visuellen Knotensystems, in dem Benutzer verschiedene elektronische Simulationskomponenten per Drag-and-Drop verbinden können, um Simulationen mit der Qt-Nodes-Bibliothek durchzuführen.
- Verwendung von Qt Creator als integrierte Entwicklungsumgebung (IDE) für die Entwicklung.
- Iterative Optimierung der Benutzeroberfläche (UI) und Benutzererfahrung (UX) für einen besseren Benutzerfluss mit MVC-Architektur.

Masterarbeit in ADAS-virtueller Validierung

AVL Software and Functions GmbH

1 01.11.2023 - 01.05.2024

- **♀** Im Gewerbepark B29 93059 Regensburg
- Entwicklung einer Co-Simulationsplattform für die Verifikation von AV-ADAS und Verbesserung des FMU-Generierungstools von AVL auf FMI 3.0 mit C++ für die Integration mit Carla und esmini, unter Einhaltung der ASAM-Standards.

Werkstudent

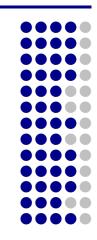
AVL Software and Functions GmbH

15.02.2023 - 31.10.2023

- Entwicklung von C++-Anwendungen und Tools für ADAS-Digitalisierung, Demonstration von SOA mit Adaptive AUTOSAR, Analyse von Middleware wie ROS 2 und Optimierung von RT-Linux über Yocto für effiziente Echtzeit-Automobilsysteme mit Azure DevOps.

FÄHIGKEITEN

C / C++ ROS / ROS 2 **Pvthon Carla Simulator Echtzeitsimulationen** Gazebo **SLAM Visual Studio** CMake / Make CI / CD **Linux / Unix Systems** Azure DevOps Git



PROJEKT



Autonomes Fahren mit Turtlebot3 ## 12.2023



Entwicklung zentraler ROS-nodes in C++ und Python für ein Turtlebot3-Projekt zum autonomen Fahren. Nutzung von ROS (Noetic) und Gazebo für virtuelle Tests. Integration von Sensoren wie LIDAR, IMU und Kamera für Navigation und SLAM. Einrichtung einer CI/CD-Pipeline für Softwaretests und Validierung gegen KPIs. Verwendung von MySQL für Datenspeicherung, Abfrageoptimierung und Analyse zur Verbesserung autonomer Fahrfunktionen.

HOBBYS

Videospiele Radfahren

Klassischer und Hard Rock

SPRACHEN

Englisch Deutsch Hindi

