

Nathan Corral

■ nathan.b.corral@gmail.com♦ https://nathancorral.com

Bonn, Nordrhein-Westfalen

J +49 160 9175 1918

• NathanCorra

in www.linkedin.com/in/nathan-corral

Als Computer-Ingenieur mit einem Master-Schwerpunkt in Computer Vision und Robotik bin ich auf der Suche nach Vollzeitpositionen im Bereich KI und ML.

Berufserfahrung

Humanoid Robots Lab

09.2021 - 09.2022

Bonn, Deutschland

 $Wissenschaftlicher\ Mitarbeiter$

- Mitgewirkt an Forschung und Veröffentlichungen im Bereich "Personalized Robot Navigation".
- Programmierung der ROS-Schnittstelle für die 3D-Lokalisierung von Menschen mit einer RGBD-Kamera unter Nutzung von Deep Learning und Implementierung dieser Funktion auf einem realen Roboter zur autonomen Navigation.
- Verwendung des fotorealistischen Simulators iGibson (mit PyBullet-Backend) zur Generierung von Daten für einen Deep-Reinforcement-Learning Path Planning.
- Aufbau und Durchführung einer Nutzerstudie zur Bewertung der Mensch-Roboter-Interaktion mit einem VR-Headset und anschließender Umsetzung auf realer Roboterhardware.

Head Rush Technologies

12.2019 - 04.2020

Vertragsingenieur

Boulder, USA

- Vertragsarbeit zur Entwicklung der Firmware auf einem ATmega328PB-Mikrochip für ein Proof-of-Concept-System.
- Aufgaben im Bereich Programmierung eines durch Interrupts ausgelösten Zahnrad-Sensors, RS485-Kommunikation, einer PWM-gesteuerten Bremse sowie Logik für endliche Zustandsautomaten.
- Durchführung von Feldtests und Erstellung der Projektdokumentation.

Aqronos

11.2018 - 12.2019

Software entwickler

Denver, USA

- Entwicklung mit ROS zur Visualisierung des LiDAR-Prototyps des Unternehmens.
- Strukturierung von UDP-Paketen und Programmierung beider Seiten der Sendeund Empfangsmodule.
- Interaktion mit einer REST-API auf dem eingebetteten System zur Konfiguration von Hyperparametern.
- Filterung von Punktwolken und Gruppierung von Objekten mit der C++ Point Cloud Library.

Creative Edge LLC

08.2017 - 09.2018

Software entwickler

Denver, USA

- Entwicklung von Anwendungen für das Kryptowährungs-Mining unter Windows und Linux
- Erstellung von Software zur Verwaltung von Betriebssystemtreibern, Systemkonfigurationen und Tools von Drittanbietern.

Bildung

Rheinische Friedrich-Wilhelms-Universität Bonn

10.2020 - 09.2023

M.Sc. Informatik

Note: 1.7

Thesis: Stochastic Transformer for Prediction of Multiple Futures

- Einführen eine neuartige, transformerbasierte Prädiktorarchitektur, die eine Verteilung über mögliche Zukünfte lernen kann.
- Detaillierter Vergleich mit anderen stochastischen Modellen in der Videovorhersage, mit einer höheren Structural Similarity in frameweisen Vergleichen.
- Anwendung im Bereich Human Pose Prediction, mit der Generierung von über 8 Sekunden fortgesetztem Gehen nach den ersten 0,3 Sekunden Seed-Bewegung.

■ University of Illinois Urbana-Champaign

08.2013 - 05.2017

B.Sc. Computer Engineering

GPA: 3.55/4.0

Selbständige Projekte

ROS 2 Whisper Cpp

2024

Betreuer

Video, Source

- Als Erweiterung dieses Open-Source-Projekts habe ich eine unbegrenzte Live-Audiotranskription implementiert.
- Der C++ Code legt besonderen Wert auf Effizienz und Skalierbarkeit.

ROS 2 Computer Vision

2024

Autor

Video, Source

- Dieses Projekt implementiert Computer-Vision (CV) Aufgaben (Objekterkennung, Maskenbeschriftung pro Pixel) als parallele ROS 2-Knoten.
- Modernste CV Modellen (wie DETR und Maskformer) sind von Hugging Face automatisch heruntergeladen.
- Die Ergebnisse der CV Modellen, die auf verschiedenen Datensätzen trainiert worden sein können, werden von einem globalen Server in einen universellen Index umgewandelt.
- Diese Pipeline wird entweder auf eine Live-Kameraübertragung oder auf Bilder aus einem vorab trainierten Datensatz angewandt, wobei die Ergebnisse in Echtzeit angezeigt werden, um die durch die Modellwahl verursachte unterschiedliche Verzögerung zu verdeutlichen.

Semantic Search using Facebook AI Similarity (FAISS) Autor

2024

Source

- Ich implementiere die ersten Schritte der Retrieval-Augmented Generation (RAG) (endet vor "Generation").
- Ich führe Web-Scraping, Datensatz Einbettung und Ähnlichkeitsbewertung durch, um Dateneinträge basierend auf einer Abfrage in natürlicher Sprache abzurufen.

Veröffentlichungen

J. de Heuvel, N. Corral, et al. "Learning depth vision-based personalized robot navigation from dynamic demonstrations in virtual reality" *IROS*, 2023

Fähigkeiten

Sprachen

- English (Native) Deutsch (C1, Fließend)
- Stärken
- 📕 · Problemlösung · Zusammenarbeit · Zuverlässig
 - · Technische Dokumentation · Fleißig

Fähigkeiten (continued)

 $\blacksquare \cdot C++ \cdot Python \cdot Bash \cdot C \cdot LaTeX \cdot Java \cdot GO$

■ · Linux/Ubuntu · GitHub · Docker · ROS/ROS2 · QEMU Software

· Hyperstack · AWS EC2

std · chrono · Point Cloud Library · nlohmann/json · curl Libraries (C++)

Libraries (Py) ▼ PyTorch · Hugging Face · TensorFlow · Matplotlib · Pandas

 \cdot OpenCV \cdot NumPy \cdot scikit-learn \cdot Optuna

Wissen Agile · REST API · Test-driven Development · POSIX

· Object Oriented Programming · Data Structures

▼ · Forward/Inverse Kinematics · SLAM · Path Planning Robotics

· PID / Model Predictive Controllers · Kalman (Bayes) Filters

Deep Learning ■ Computer Vision · Generative AI · Large Language Models

· Gradient Descent Optimization · Retrieval-Augmented Generation

· Reinforcement Learning · Point Cloud Processing · CUDA

 \blacksquare · CARLA · iGibson · (Py)Bullet · Gazebo · Webots Simulators

Microcontrollers ■ · UART/I2C/SPI · Systems on Chip · Real-Time Systems

· Interrupt Triggers · Discrete Signal Processing