



AMJAD HAIDER

Indisch | +49 163 4422038 | amjad.haider@gmx.de | [LinkedIn](#) | [Xing](#)

Profil

Mit meinem Masterabschluss in Nutzfahrzeugtechnik und über drei Jahren Erfahrung in der Softwareentwicklung und praxisnaher Inbetriebnahme von Roboter- und Automatisierungssystemen bringe ich umfassende Kenntnisse in C++, Java, Python, ROS, Docker und Linux mit. Ich habe in internationalen Teams innovative Lösungen für mobile Robotik und Automatisierung umgesetzt. Jetzt suche ich die nächste Herausforderung für meine berufliche Entwicklung.

Berufserfahrung

(Mai 2024 – Sep. 2025) **RPTU Kaiserslautern-Landau**
Kaiserslautern *Wissenschaftliche Hilfskraft*

Hauptaufgabe: Entwicklung von Simulations- und Steuerungssoftware für robotische Systeme

- Entwicklung und Test von Simulationsplattformen für Sensor- und Fahrdaten (z.B. **Gazebo**,)
- Implementierung und Integration von Steuerungssoftware in **Python**, **C++** und **Java** für reale und simulierte Robotik-Anwendungen.
- Konzeption und Umsetzung von IoT-Architekturen mit **MQTT** zur Simulation mit **Python** und **docker**.

(Mai 2024 – Aug. 2024) **Volkswagen Group**
Wolfsburg *Praktikant*

Hauptaufgabe: Datenanalyse und Softwareentwicklung für Navigationssysteme

- Analyse im Umgang mit großen Datenmengen und Datentraces mit Hilfe von **systemd** services.
- Analysen und Bewertungen verschiedener Navigationsansätze in **ICAS3** Systeme mit **PyTorch**.
- Entwicklung von Benutzeroberflächen für Desktop-Anwendungen mit **Qt framework**.

(Nov. 2023 – Apr. 2024) **Volkswagen Nutzfahrzeuge**
Wolfsburg *Praktikant*

Hauptaufgabe: Sicherheitsanalyse und Leistungssteigerung autonomer Fahrfunktionen

- Verbesserung der Sicherheit und Effizienz beim autonomen Fahren mit **Amazon AWS**.
- Strategien zur Analyse der **Operational Design Domain** mit **Confluence**.
- Recherche der **ISO 34503:2023**-Normen für **autonome Sicherheit**.

(Jan. 2023 – Okt. 2023) **RPTU Kaiserslautern-Landau**
Kaiserslautern *Wissenschaftliche Hilfskraft*

Hauptaufgabe: Entwicklung autonomer Fahrzeuge mit Sensorfusion für Umwelt- und Personentransport

- Entwicklung des autonomen unbemannten Oberflächenfahrzeugs (USV) **aStrider** zur Umweltüberwachung und Navigation mit Sensor Fusion.
- Entwicklung des autonomen Minibusses **AutoBus** zum sicheren und einfachen Personentransport in Fußgängerzonen und auf dem Campus.
- Entwicklung und Integration von Sensorschnittstellen in **C++** unter Verwendung von **ROS** für autonome Robotersysteme.

(Juni 2018 – Aug. 2021) **Xitadel**
Bengaluru, Indien *Senior Softwareentwickler*

Hauptaufgabe: Entwicklung und Automatisierung von Software für FEA und Mesh-Gen

- Erstellung von Automatisierungsskripten (Python) für **Finite-Elemente-Analysen** und Dashboards mit **Python** und **Qt Framework** entwickelt.

- Verbesserung des Mid-Mesh-Generierungsprozesses mit **ANSA**.
- Implementierung und Debugging komplexer Software Module.

Ausbildung

(Okt. 2021 – Sept. 2025)
Kaiserslautern

Master of Science (M.Sc.) in Nutzfahrzeugtechnik
Rheinland-Pfälzische Technische Universität Kaiserslautern-Landau (RPTU)

Note: 2,0

Schwerpunkte: Autonome Systeme, Robotik, Maschinelles Lernen, Embedded Systems
Tätigkeit als Jahrgangsprecher für Commercial Vehicle Technology Batch 2021

(Sept. 2013 – April 2017)
Kochi, Indien

Bachelor of Technology (B.Tech.) in Maschinenbau
Cochin University of Science and Technology (CUSAT)

Note :2,0

Schwerpunkte: Mechatronik, Simulation und Steuerungssysteme, Mechanische Konstruktion

Kurse: Autonome Systeme | Autonome Mobile Roboter| Elektromobilität| Machine Learning
Fahrerlose Transportfahrzeuge | Perception | Eingebettetes System

Kenntnisse

- **Programmierung:** Python, C++, Docker, Git, C#, VBA, QT, QML, Linux, and CI/CD
- **Robotics:** ROS2, Move-it2, CoppeliaSim, Webots, Gazebo, Arduino, Raspberry Pi
- **IT-Kenntnisse:** Linux, PyTorch, OpenCV, Singularity, React
- **Sprachkenntnisse:** Deutsch: B1, Englisch: C1
- **Führerschein Klasse:** AM, B, L

Veröffentlichungen

COMponent-Aware Pruning for Accelerated Control Tasks in Latent Space Models

Autoren: Ganesh Sundaram, Jonas Ulmen, Amjad Haider, Prof. Dr.-Ing. Daniel Görges
Erschienen in: The 2026 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII 2026)
DOI: <https://doi.org/10.48550/arXiv.2508.08144>

Denoising and Segmentation of SONAR Images for Rescue Operations

Autoren: Dr.-Ing.Hannan Ejaz Keen, Amjad Haider, Prof. Dr. Karsten Berns
Erschienen in: ISR Europe 2023; 56th International Symposium on Robotics
ISBN: 978-3-8007-6140-1

Hobbys

- Badminton
- Bücher Lesen

Kaiserslautern, 9.10.2025

Amjad Haider