Dennis Frankenbach

Ausbildung 10/14 - 11/16 Master of Science: Elektro- und Informationstechnik am Karlsruher Institut für Technologie (KIT), Abschlussnote: 1,5 Studienmodell: Regelungs- und Steuerungstechnik Bachelor of Science: Elektro- und Informationstechnik am 10/11-09/14 Karlsruher Institut für Technologie (KIT), Abschlussnote: 2,2 06/11 Allgemeine Hochschulreife, Technisches Gymnasium, Wilhelm-Maybach-Schule Heilbronn, Abschlussnote: 1,7

Geboren: 13.12.1991

Staatsangehörigkeit: Deutsch

Familienstand: ledig

Kontaktdaten

74078 Heilbronn

+49 162 3408841

■ https://dennisfrankenbach.me/

Weirachstraße 27

Heilbronn, 01.11.2022

Frankenlach

Praktische Erfahrungen

seit 01/21

Voith Paper GmbH

Regelungsingenieur in Heidenheim an der Brenz im

OnPerformance.Lab

- Entwicklung & Applikation von Model Predictive Control
- Datenanalyse und Entwicklung von Virtuellen Sensoren (Machine Learning) zur Zustandsschätzung
- Datenbasierte Verfügbarkeits- und Leistungsoptimierung von Kundenmaschinen
- Anomaliedetektion
- Planung und Abstimmung von Projekten im Kontext OnEfficiency (Model Predictive Control)
- Programmierung: Python, Matlab, Codesys
- Tools: GitLab, Docker, Qlik

07/20 - 12/20

Roche Diabetes Care GmbH

Systementwickler Regelungstechnik in Mannheim

Entwicklung der Regelungsmethode "Robust Motor Control" für DC-Motoren für den Antriebsstrang einer Insulinpumpe

Robert Bosch GmbH

11/16 - 03/20

Softwareentwickler in Abstatt

Cloudbasierte Falschfahrerwarnung – Details [1] (03/18–03/20)

- Lokalisierung mittels Partikelfilter & Sensordatenfusion
- Tripgenerator zur Simulation von Fahrten mit OSM-Kartendaten (GPS, Rotations- & Beschleunigungswerte)
- Automatisierte Erkennung von Auffahrtsbereichen aus **OSM-Kartendaten**
- Automatisiertes Labeln (Machine Learning) von aufgezeichneten Fahrten
- Programmierung: Python, Java, Bash, (Scala), ...
- Tools: GitLab inkl. CI/CD, Unix/Linux, Docker, MS Azure, Atlassian Jira, Splunk, ADX, mongoDB, plantUML, ...

Kooperatives Regeneratives Bremsen (11/16 – 02/18)

- Koordination von elektrischem und hydraulischem Bremsen
- Funktionsentwicklung, Requirements Engineering
- Programmierung: ASCET, Matlab / Simulink
- Tools: DOORS, ALM

Master-Thesis in Renningen

Entwicklung einer modellbasierten prädiktiven Regelung für Active Heave Compensation Systeme (Note: 1,3)

- Zustandsschätzung mittels Erweitertem Kalman-Filter
- Programmierung: Matlab / Simulink, Simster
- Optimierer: ECOS, apoases, quadprog

IT-Kenntnisse

GitHub-Profil: fraden

Programmierkenntnisse Python, Matlab / Simulink, C++, JavaScript, Java, C#, ASCET SD, Bash

Tools Git, GitLab (inkl. CI/CD), Unix, OSM, Atlassian Jira, DOORS, ALM, MS Azure, ADX, Bitbucket, AWS

Sprachkenntnisse

Deutsch (Muttersprache) Englisch (Verhandlungssicher) Französisch (Grundkenntnisse)

Interessen

Tanzen, Gesellschaftsspiele, Bergwandern

05/16 - 11/16

Weiterbildungen

11/22	GIS, Mapping, and Spatial Analysis der University of Toronto auf Coursera – Zertifikat
	Umfang: ca. 60 Stunden
04/22	<u>Self-Driving Cars</u> der University of Toronto auf Coursera - <u>Zertifikat</u>
	Umfang: ca. 130 Stunden
02/22	<u>C++ Developer</u> auf Udacity – <u>Zertifikat</u>
	Umfang: ca. 175 Stunden
10/21	<u>Front End Web Developer</u> auf Udacity - <u>Zertifikat</u>
	Umfang: ca. 90 bis 175 Stunden
06/21	Machine Learning with Tensorflow auf Udacity - Zertifikat
	Umfang: ca. 130 Stunden
11/20	Six Sigma Green Belt Training bei Hermann Weigel Consulting
	Umfang: 80 Stunden

Patente

05.02.2020	Plausibilisierung von Falschfahrten im Bereich von Straßenverbindungen
04.02.2020	<u>Verfahren zur Bestimmung eines zeitlichen Geschwindigkeitsverlaufs</u>
25.11.2019	<u>Verfahren zur Generierung von Ortsinformationen von relevanten Straßenabschnitten für die Detektion</u>
	von Falschfahrten und Verfahren zur Detektion einer Falschfahrt
05.02.2019	Verfahren und Vorrichtung zum Steuern einer Datenübertragung für ein Fahrzeug
24.05.2018	<u>Verfahren zum Betreiben eines Fahrzeugs</u>

Weitere praktische Erfahrungen

10/15 - 04/16 **Audi AG**

Praktikum in Neckarsulm

Entwicklung Fahrzeuginbetriebnahme-Software

Programmierung: C#

06/14 - 09/14 ITIV (Karlsruher Institut für Technologie)

Bachelor-Thesis in Karlsruhe

Entwicklung einer Messplattform zur vergleichenden Untersuchung von UWB-Lokalisierungssystemen

(Note: 1,3)

Programmierung: C, Matlab