

Daniel San José Pro



danielsanjosepro | +49 1774012392 | sanjose.daniel@gmail.com |
 daniel-san-jose-pro | Webseite

Angehender Robotikingenieur mit fundierten Kenntnissen in **ROS2, Python und C++**.

Seit 2021 sammle ich praktische Erfahrung in Forschungsgruppen, Start-ups und führenden Universitäten Europas.

Mein Schwerpunkt liegt auf der **robotergestützten Manipulation für lernbasierte Regulung** mit Universal Robots UR3 und Franka Robotics FR3 sowie auf der **mobilen Roboternavigation**.

Berufserfahrung

Learning Systems and Robotics Lab, TUM
WISSENSCHAFTLICHER HILFSKRAFT IM BEREICH ROBOTIK

München, Deutschland
Apr 2025 - Heute

- Entwurf kraftbasierter Teleoperationssysteme für Franka Emika FR3 Manipulatoren.
- Softwareentwurf von ROS2-Controllern und Paketen für lernbasierte Policies auf realer Hardware.
- 3D-Druck und Konstruktion von Greifern und Teleoperationswerkzeugen.

ROS2 C++ Python Teleoperation 3D-Druck Lernbasierte Steuerung Franka Robotics FR3

Fraunhofer-Institut für Kognitive Systeme (IKS)
WISSENSCHAFTLICHE HILFSKRAFT IM BEREICH ROBOTIK

München, Deutschland
Mai 2024 - Apr 2025

- Training und Einsatz von RL-Policies in der Simulation (MuJoCo).
- Sim2Real-Transfer auf einen UR3 für Pick-and-Place-Aufgaben.

ROS2 C++ Python Reinforcement Learning MuJoCo Universal Robots UR3

Angsa Robotics GmbH
ROBOTIK-INGENIEUR

München, Deutschland
Apr 2021 - Dez 2023

- Entwicklung des Roboter-Software-Stacks auf Basis von ROS2 mit Python, C++ und C für micro-ROS.
- Einsatz und Testen des Roboters in der Simulation und in realer Umgebung.
- Bachelorarbeit zur optimalen Routenplanung für die Abdeckung im Außenbereich.
- Implementierung eines intelligenten Objektaufnahmeprozesses für einen autonomen Müllsammelroboter auf ROS2 (Python und C++).
- Einrichtung des CAN-Netzwerks für das Antriebssystem des Roboters.

ROS2 C++ Python Navigation

Ausbildung

Technische Universität München (TUM)
BACHELOR UND MASTER OF SCIENCE IN ELEKTROTECHNIK UND INFORMATIONSTECHNIK

München, Deutschland
2018 - 2025

Bachelor Durchschnittsnote 1.3, Master Durchschnittsnote: 1,1. Schwerpunkte in Robotik, Regelungstechnik und Maschinelles Lernen.

ETH Zürich
AUSTAUSCHSEMESTER IN ZÜRICH

Zürich, Schweiz
2021

Kurse in Theorie der Robotik und Mechatronik, Dynamische Programmierung und Optimale Regelung, Hochleistungsrechnen, Einführung in die Flugzeug- und Autoaerodynamik und Diskrete und Statistische Signalverarbeitung.

KTH Royal Institute of Technology
AUSTAUSCHSEMESTER IN STOCKHOLM

Stockholm, Schweden
2023

Durchschnittsnote: A. Kurse in Model Predictive Control, Deep Learning, Zustandsestimation und Reinforcement Learning.

Fähigkeiten

Tech Stack — ROS2 | Python | C++ | 3D-Druck/CAD | Docker | UNIX/Linux

Sprachen — fließend in Deutsch, Spanisch, Französisch und Englisch.