

Philipp Ahrendt

 phahr |  +4917643994309 |  ph.ahrendt@gmail.com |  philippahrendt |
 Berlin, Germany



Ein Master-Absolvent in intelligenten autonomen Systemen mit einer starken Grundlage in Robotik, maschinellem Lernen und Computer Vision. Verfügt über praktische Erfahrung in beruflichen und akademischen Umgebungen bei der Entwicklung robuster Softwarelösungen mit C++ und Python. Nachgewiesene Fähigkeit, Projekte zu leiten, von der Mitbegründung einer mobilen Anwendung bis zur Verbesserung von UAV-Objekterkennungsmodellen. Leidenschaft für die Bewältigung von Herausforderungen an der Schnittstelle von KI und Robotik.

Berufserfahrung

Flox Robotics

ENTWICKLER IN DER FORSCHUNG

Stockholm, Schweden

01/2024 - 10/2024

- Untersuchung, wie Höheninformationen einer Drohne in ein Objekterkennungsmodell integriert werden können
- Verbesserung der durchschnittlichen Präzision der Erkennung kleiner Objekte um 2 % bei gleichzeitiger Reduzierung der Anzahl der Parameter um 75 %

SoundHound

SOFTWAREENTWICKLER

Berlin, Deutschland

04/2022 - 08/2022

- Erweiterte Sprachassistentz-API zur Unterstützung einer neuen deutschsprachigen Domäne, Verbesserung des Verständnisses und der Generierung natürlicher Sprache
- Gestiegerte Testeffizienz durch die Verbesserung eines Python-basierten Tools mittels Pair-Programming

Ayrendoo

MITGRÜNDER UND LEITENDER ENTWICKLER

Berlin, Deutschland

06/2019 - 10/2020

- Erstellung einer Social-Meetup-App in Swift mit standortbasierter Kartenfunktion, Gruppenchat-Funktion, skalierbarer Benutzer- und Veranstaltungsdatenbank mit Firebase und mehr
- Leitung des Teams durch die Einführung neuer Arbeitsmethoden wie tägliche Stand-ups, Sprints und flexible oder feste Arbeitszeiten zur Steigerung der Produktivität und zur Gewährleistung einer konsistenten Arbeitsleistung
- Leitung der Funktionsintegration für das MVP, um einen zusammenhängenden und funktionalen Beta-Launch zu gewährleisten

ETAS K.K. - Tochtergesellschaft der Robert Bosch GmbH

PRAKTIKANT IM BEREICH CYBERSICHERHEIT

Yokohama, Japan

08/2019 - 01/2020

- Entwicklung einer Python-basierten Schnittstelle, die eine nahtlose Integration von proprietärer C-basierter Hardware (CAN-Bus) mit dem Open-Source-Tool python-can ermöglicht
- Erstellung einer Testsuite zur Optimierung der Entwicklung eines Penetration-Testing-Tools, um die Funktionalität nach jeder Code-Änderung zu gewährleisten

Artiminds Robotics GmbH

JUNIOR-SOFTWAREENTWICKLER

Karlsruhe, Deutschland

07/2017 - 05/2019

- Entwicklung von C++-Funktionen für Unternehmenssoftware, einschließlich einer Exportfunktion, die einen Vorlagen-Graphen von Roboteranweisungen in einem kundenfertigen Word-Dokument generierte
- Verbesserung der Schnittstellenfunktionalität und Benutzerfreundlichkeit durch die Überarbeitung bestehender Funktionen und die Implementierung effektiver Workarounds für kritischen Legacy-Code
- Integration eines Kamerasensors für die Echtzeit-Bildübertragung von einem KUKA-Roboter in die Unternehmenssoftware unter Verwendung der KUKA-Robotersprache ohne vorherige Erfahrung

Ausbildung

KTH Royal Institute of Technology/ Polytech Nice Sophia

MSC: INTELLIGENTE AUTONOME SYSTEME (DOPPELABSCHLUSS)

Stockholm, Schweden/

Nizza, Frankreich

2022 - 2024

- Note: A, Abschlussarbeit: Untersuchung von höhenadaptiven Methoden zur Verbesserung der Erkennung kleiner Objekte auf Drohnen

Karlsruher Institut für Technologie

BSc: ELEKTROTECHNIK UND INFORMATIK

Karlsruhe, Deutschland

2016 - 2021

- Abschlussarbeit: Erkennung und Klassifizierung höherer kognitiver Funktionen mittels eines EEG-basierten Brain-Computer-Interface

Fähigkeiten & Interessen

Fähigkeiten C++ | Python | Git | Maschinelles Lernen | ROS | Computer Vision | Linux | PyTorch | TensorFlow | Regelungstechnik

Sprachen Fließend in Deutsch, Englisch, Französisch

Interessen Schnittstelle von Robotik und KI | Tennis | Effektiver Altruismus | Erlernen neuer Fähigkeiten