LEBENSLAUF

PERSÖNLICHE DATEN

Name, Vorname Kothari, Ravi
Anschrift: Regensburg, DE
Geburtsdatum, Geburtsort: 20.02.1995, Jaipur

Staatsangehörigkeit: Indisch

Telefon: +49 176 2978 1027

E-Mail: ravi.kothari@rwth-aachen.de



AUSBILDUNG

Okt 2019 – heute M.Sc, Automotive Engineering

• RWTH University, Aachen, Deutschland

• Note: 1,7/4,0

Juli 2013 – Mai 2017 B.Tech. Mechanical Engineering

IIT- Kanpur, Indien

• Note: 1,4/4,0

ERFAHRUNG

Juni 2021 – heute Masterand (Note 1,0/4,0)

EFS, Ingolstadt, Deutschland

- Thema: Deep Learning basiert **Objekterkennung** und Bewegungsvorhersage auf Radarrohdaten
- Einsatz von CNN Encoder und Decoder für Backbone
- Fusion von Range Angle Doppler Daten mit Attention-Modul
- verwendet **Temporale Fusion** zur Bewegungsvorhersage

Dez 2020 – Mai 2021 Praktikant

Mercedes Benz R&D, Stuttgart, DE

- Einarbeitung in die Themen Fahrwiderstands- bzw. Fahrleistungsberechnung
- Entwicklung eines Master-Matlab-Tools für verschiedene Topologien (P2 / P24 / BEV / FCEV)

Feb 2020 - Nov 2020

Wissenschaftliche Hilfskraft

VKA, Aachen, Deutschland

- Modellbildung von Plug in Hybrid Electric Vehicle (PHEV) mit Hilfe von Matlab Simulink
- Entwicklung eines Energy Management Controller
- Benutzung von **Dynamic Programming und Neural Network**

Juli 2017 - Aug 2019

Machinenbau Ingenieur

Blast Furnace -Tata Steel ,Kalinganagar, Indien

- Leitung eines Teams von Jr.Ingenieuren und 8 Technikern
- Entwicklung eines **Health Monitoring Systems** für Getriebe
- Einsatz von einem Stabstahl Zähler mit OpenCV und ROS

April 2014 – Mai 2016

Technischer Leiter

IIT K Motorsports, Indien

- Führung eines Teams von 25 Studenten zur Entwicklung eines ATV
- Herstellung und Montage des ATV-Antriebsstrangs
- Konstruktion und Prüfung von Kohlefaserbauteilen

WEITERBILDUNG

Okt 2019 – Sep 2020

Self Driving Lab Kurs, Note:1.0/4.0

Ika, Rwth Aachen, Deutschland

- Entwicklung von Modulen für, Objekterkennung, Global Fusion, Trajektorienplanung und Fahrzeugsteuerung
- Implementierung und Test der Module im ROS-Framework
- Verwendung von Lidar- und Kameradaten aus der realen Welt

KENNTNISSE & FÄHIGKEITEN

EDV Kenntnisse Python, PyTorch, Matlab

Sehr gut C++, Simulink Gut Linux, ROS, Git Gut

Sprachen Deutsch Fließend

> Englisch Verhandlungssicher Hindi Muttersprache

Regensburg, 09/11/2022