

# Vibhor Aggarwal

Software entw. und Simulation engineer Automatisiertes Fahren

24. Februar 1996 (28# Jahre)

Stuttgart, Deutschland

7

(+49)17659896222

vibhoraggarwal.github.io/

@

vibhor.aggarwal@rwth-aachen.de

Fähigkeiten\*

C++, Python

5

Matlab, Simulink

5

CAD (Solidworks, Autodesk Inventor)

5

Protobuf, OSI, FMI, conan, git

5

Middleware (ROS, YARP, EDMS)

5

FEA(Ansys, Abagus)

3

Gazebo

3

Sprachen\*

Englisch, Hindi

6

Deutsch

Italienisch, Französisch, Spanisch

2

\*Skala 1: Anfänger bis 6: Kompetent

Fotos & Videos der Projekte



# Kurzprofil

Automobil-ingenieur mit Erfahrung in Robotik/ADAS-Sys., Middleware und Anwend.

#### Studium

M.Sc, Fahrzeugtechnik 2021

RWTH Aachen, Deutschland

B.Tech, Hauptfach:: Maschinenbau 2017

Nebenfach:: Angewandte Mathematik
Indian Institute of Technology Kanpur(IIT), Indien

### Erfolge

Bestes Abschluss-Projekt im Maschinenbau des IIT Kanpur

2017

Ranjan Kumar Memorial Award für das beste gesellschaftlich relevante Projekt 2017 3. im Bundesland und landesweit auf 914. unter 1,4 Millionen Studenten in JEE 2013 Goldmedaille in Nationalen Mathematik-Olympiade unter der Leitung von AISMTA2013

#### **Erfahrung**

ETAS GmbH, Stuttgart

Deutschland

Software Entwickler und Scrum master

Okt'22-Heute#

- Entwicklung von Applikation für das ADAS-Middleware-System
- Aufsetzen von CI-Pipelines zur Bereitstellung von Middleware-SW für Kunden

Simulation engineer for automated driving

May'21-0ct'22

Modellbasierte Simulation für ÖgP für AD, SET Level

ADAS simulation engineer intern/master thesis

Jun'20-May'21

Neue Standards in V&V für Automobilanwendungen

Institut für Regelungstechnik, RWTH Aachen Studentische Hilfskraft

**♀** Deutschland Mai'19-Mar'20

• Sensorfusion zur Navigation und Bahnplanung eines unbemannten Fluggeräts

• Erstellen eines C++ frameworks unter Interprozesskommunikation über UDP

Italian Institute of Technology, Genua

🗣 Italien

Forschung Mitarbeiter für humanoide Robotik

Nov'17-Aug'18

• Implementierung des frameworks für low level Drehmomentsteuerung von Hummanoid Roboter

Hero Motocorp Ltd, Haridwar *Ingenieur-Trainee* 

**♀** Indien

TDM für Maschinangualität in Drocess Inspe

Jul'17-0kt'17

• TPM für Maschinenqualität, in-Process-Inspektion und Ressourcenplanung

Grey Orange Robotics Pte. Ltd, Gurugram

**♀** Indien

Praktikant, Maschinenbauingenieur

Mai'16-Jul'16

• Tätigkeiten am Aufhängungssystem eines bidirektional skalierbaren Roboters

# Projekte

Roboter-Exoskelett-Arm, IIT Kanpur

Aug'16-Apr'17

• Entwicklung von Pneumatische Luftmuskeln (Proportional Druck Pneumatik)

Offroad-fahrzeug, IIT Kanpur

Dec '13-Jan '16

· Erstellen einer mathematischen Modelle für Multilink- Federungssystem

#### Weitere Informationen

- Führung des Motorsport-Teams am IIT Kanpur mit mehr als 25 Mitgliedern.
- Interessen: Kung fu, Tango, Abstrakter Expressionismus, Philosophie, Laufen

# Letzte Aktualisierung: June 23, 2024