



Vibhor Aggarwal

Masterstudentin, Fahrzeugtechnik
RWTH Aachen

- 24 Februar, 1996 (23 Jahre)
- Bayernalle 7, Aachen, DE
- (+49)17659896222
- vibhoraggarwal.github.io/
- vibhor.aggarwal@rwth-aachen.de

Kompetenzen*

C++,C

5

Matlab,Simulink

5

CAD(Solidworks, Autodesk Inventor)

6

FEA(Ansys,Abaqus)

4

Gazebo

3

ROS,YARP(Similar to ROS)

3

Sprachen*

Englisch

6

Hindi

6

Deutsch

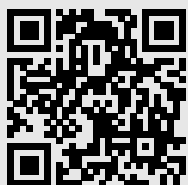
3.5

Italienisch

2

*Skala 1: Anfänger bis 6: Kompetent

Fotos & Videos der Projekte



Zusammenfassung

Fahrzeugingenieur mit Erfahrung in der Spitzenforschung zu Mensch-Roboter Kollaboration und Fahrzeugdynamik. Interessiert an arbeiten im Bereich des Automatisierten Fahrens und *Advanced Driver Assistance Systems*.

STUDIUM

M.Sc, Fahrzeugtechnik

RWTH Aachen, Deutschland

B.Tech, Hauptfach:: Maschinenbau

Schwerpunkt:: Applied Mathematik

Indian Institute of Technology Kanpur(IIT), Indien

Sep 2018-Heute

July 2013-June 2017

ERREICHUNG

Beste Abschluss-Projekt im Maschinenbau des IIT Kanpur

2017

Ranjan Kumar Memorial Award für beste sozial relevante Projekt am IIT Kanpur

2017

3. im Bundesland und landesweit auf 914. unter 1,4 Millionen Studenten in JEE

2013

Goldmedaille in Nationalen Mathematik-Olympiade unter Leitung von AISMTA

2013

ERFAHRUNGEN

Studentische Hilfskraft **C++** **Simulink**

Mai 2019-Heute

Institut für Regelungstechnik, RWTH Aachen, Deutschland

- Sensorfusion zur Navigation und Bahnplanung eines unbemanntes Fluggerät
- Erstellen eines C++ frameworks unter Interprozesskommunikation über UDP

Forschung Mitarbeiter DIC lab **C++** **Gazebo** **Simulink** **YARP**

Nov 2017-Aug 2018

Leiten: Dr. Daniele Pucci

Italian Institute of Technology, Genua, Italien

Zentrum für Mensch-Roboter-Kollaboration

- Implementieren des Framework für low level von humanoider Roboter, iCub
- Identifizierung der Übertragungsfunktion zwischen der Spannung und Gelenk des iCub

Ingenieur-Trainee **MS Excel** **TPM**

Juli 2017-Oct 2017

Hero Motocorp Ltd, Haridwar, Indien

Das weltweit größte Zweiradunternehmen

- Leitete Total Productive Maintenance (TPM) für Maschinenqualität, in-Process-Inspektion und Ressourcenplanung
- Produziert bearbeitete teile durch Programmieren der CNC-Maschine

Praktikant, Maschinenbauingenieur **CAD** **FEA**

Mai 2016-Juli 2016

Grey Orange Robotics Pte. Ltd, Gurugram, Indien

Firma für Lagerautomation

- Tätigkeiten am Aufhängungssystem eines bidirektional skalierbaren robot
- Optimierte die montage durch des Längslenkers in das Federungssystem, unter Verwendung von DFMA-Techniken

Projekte

Roboter-Exoskelett-Arm **CAD** **FEA** **Matlab**

Aug 2016-April 2017

Leiten: Dr. Sumit Basu, IIT Kanpur, Indien

Beste Abschluss-Projekt des IIT Kanpur

- Ausgenutzte Pneumatische Luftmuskeln, basierend auf Proportionaldruckpneumatik
- Bessere Mobilität für Menschen im Alter und Cerebralparese-Patienten

Geländefahrzeugen **CAD** **FEA** **Matlab**

Dec 2013-Jan 2016

Leiten: Dr. Avinash Kumar Agarwal, IIT Kanpur

Für Wettkampf ähnlich FSAE & Baja SAE

- Optimierte mathematische Modelle für Aufhängungssysteme mit bis zu 5 Freiheitsgraden

Zusätzliche Information

- Führen Sie das Motorsport-Team am IIT Kanpur mit mehr als 25 Mitgliedern. Irgendwann das technisch beste Team im Wettbewerb.
- Interessiert sich für Abstrakter Expressionismus, Wandern, Philosophie, Laufen