

Vibhor Aggarwal

Masterstudent, Fahrzeugtechnik RWTH Aachen

24. Februar 1996 (24 Jahre)

Brückenstraße 23, Stuttgart Deutschland

(+49)17659896222

vibhoraggarwal.github.io/

vibhor.aggarwal@rwth-aachen.de

Fähigkeiten* C++, C

Matlab, Simulink

6

CAD(Solidworks, Autodesk Inventor)

6

ROS, YARP

4

FEA(Ansys, Abaqus)

4

Gazebo

3

Sprachen*

Englisch

6

Hindi

6

Deutsch

3.5

Italienisch

2

*Skala 1: Anfänger bis 6: Kompetent

Fotos & Videos der Projekte



Kurzprofil

Fahrzeugingenieur mit Erfahrung im Bereich Mensch-Roboter Kollaboration und Fahrzeugdynamik. Daran interessiert, im Bereich des *Advanced Driver Assistance Systems*, Automatisierten Fahrens, und Elektromobilität zu arbeiten.

Studium

M.Sc, Fahrzeugtechnik

RWTH Aachen, Deutschland B.Tech, Hauptfach:: Maschinenbau

Nebenfach:: Angewandte Mathematik

Indian Institute of Technology Kanpur(IIT), Indian

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

ADAS Simulationsingenieur C++ FMI Protobuf ♥ Deutschland Juni 2020-Heute# ETAS GmbH, Stuttgart, Germany

- OSI-Nachrichten protokollieren mit FMI in COSYM, co-simulations software
- Generieren von FMU-Modellen mithilfe der Protobuf für die ADAS SiL-Simulation

Studentische Hilfskraft C++ Simulink

◆ Deutschland Mai 2019-Mär 2020 Institut für Regelungstechnik, RWTH Aachen, Deutschland

- Sensorfusion zur Navigation und Bahnplanung eines unbemannten Fluggeräts
- Erstellen eines C++ frameworks unter Interprozesskommunikation über UDP

Forschung Mitarbeiter DIC lab C++ Gazebo YARP ♥ Italien Nov 2017-Aug 2018 Leiten: Dr. Daniele Pucci

Italian Institute of Technology, Genua, Italien Zentrum für Mensch-Roboter-Kollaboration

- Implementierung des frameworks für low level Drehmomentsteuerung von Hummanoid Roboter
- Identifizierung der Übertragungsfunktion zwischen der Spannung der Motoren und das Drehmoment jedes Gelenks

Ingenieur-Trainee MS Excel TPM
Hero Motocorp Ltd, Haridwar, Indien

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

Praktikant, Maschinenbauingenieur CAD FEA
Grey Orange Robotics Pte. Ltd, Gurugram, Indien

▼ Indien Mai 2016-Juli 2016 Firma für Lagerautomation

Sep 2018-Heute#

July 2013-June 2017

• Tätigkeiten am Aufhängungssystem eines bidirektional skalierbaren Robotes

Projekte

Roboter-Exoskelett-Arm CAD FEA Matlab Leiten: Dr. Sumit Basu, IIT Kanpur, Indien

Aug 2016-April 2017 Beste Abschluss- Projekt des IIT Kanpur

Entwicklung von Pneumatische Luftmuskeln (Proportional Druck Pneumatik)

Offroad-fahrzeug CAD FEA Matlab Dec 2013-Jan 2016
Leiten: Dr. Avinash Kumar Agarwal, IIT Kanpur Für Wettkampf ähnlich FSAE & Baja SAE

• Erstellen einer mathematischen Modelle für Multilink- Federungssystem

Weitere Informationen

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

Letzte Aktualisierung: August 13, 2020