

Vibhor Aggarwal

Masterstudent, Fahrzeugtechnik **RWTH Aachen**

24. Februar 1996 (23 Jahre)

Bayernalle 7, Aachen, DE (+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, Abagus)

Gazebo

3

Sprachen*

Englisch

Hindi

Deutsch

3.5

Italienisch

2

*Skala 1: Anfänger bis 6: Kompetent

Fotos & Videos der Projekte



Kurzprofil

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

Studium

M.Sc, Fahrzeugtechnik

Sep 2018-Heute

RWTH Aachen, Deutschland

B.Tech, Hauptfach:: Maschinenbau

July 2013-June 2017

Nebenfach:: Angewandte Mathematik

Indian Institute of Technology Kanpur(IIT), Indien

[Erfolge]

Bestes Abschluss-Projekt im Maschinenbau des IIT Kanpur

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]

Studentische Hilfskraft C++ Simulink

Mai 2019-Heute

2017

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 Simulink YARP Nov 2017-Aug 2018 Leiten: Dr. Daniele Pucci

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

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

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

Juli 2017-Oct 2017

Das weltweit größte Zweiradunternehmen

- TPM für Maschinenqualität, in-Process-Inspektion und Ressourcenplanung
- Maschinell Produziert Teile durch Programmieren der CNC-Maschine

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

Mai 2016-Juli 2016 Firma für Lagerautomation

- · Tätigkeiten am Aufhängungssystem eines bidirektional skalierbaren Robotes
- Optimierte Montage durch Design for Manufaturing and Assembly Techniken

(Projekte)

Objektwahrnehmung für Automatisiertes Fahren C++ ROS Institut für Kraftfahrzeuge, RWTH Aachen, Deutschland

Nov 2019-Heute

• Entwicklung von Bewertungskriterien zur Messung von Sichtbehinderungen auf städtischen Straßenkreuzungen

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