**张达睿**

湖北,武汉 | 18971195534(微信) | dalaska@126.com

**工作经历**

东风汽车公司技术中心/感知融合室/主管工程师 2018.07 - 至今

* 高级辅助驾驶系统（ADAS）自主研发
* 感知模块开发：

- 前向毫米波雷达与摄像头的目标级融合算法开发。

- 负责雷达target聚类，相机与雷达目标数据关联，目标追踪及航迹管理模块。采用Simulink/Matlab进行模型化开发，生成符合Autosar规范的C代码并移植入控制器。按照量产V型开发流程进行测试验证。

* 工具开发：

- 为快速应对路试问题开发data pipeline，能够自动完成数据解析，模型仿真，可视化并生成报告。

- 自动回归测试工具。开发标注工具, 添加典型路测场景至回归测试集。模型修改后自动运行数据集，自动与真值比较，寻找问题点并生成报告。

- 生成代码检查工具。完成变量类型检查及标定量、观测量格式配置。

- 自动场景标注工具(side project)。基于Tensorflow采用yolo算法检测视频中的车辆及交通目标，采用LaneNet检测车道线。基于Pytorch采用迁移学习实现驾驶场景分类并识别难例及边缘场景。

* 自动泊车辅助(APA)自主研发
* 视觉车位识别模块开发：

- 运用计算机视觉(CV)及机器学习检测环视拼接图像中的车位。通过角点检测预选兴趣区域(ROI)，并进行车位角点及车位线的检测确定预选车位。通过特征点追踪对车位位置进行追踪并对停车场车位进行建图。

* 算法控制器移植优化:

- 根据控制器类型优化算法架构。在视觉芯片上用原生CV库改写底层图像算法以提高速度。将处理后的结果与超声波信号在控制器上进行融合。

**教育背景**

* 博士，克莱姆森大学(Clemson University)（美国），车辆工程 2013.08 – 2017.12
* 硕士，布法罗大学(SUNY Buffalo)（美国），机械工程 2011.08 – 2012.12
* 学士，上海理工大学，机械设计制造和自动化 2007.09 – 2011.06

**其他**

* 发表论文：[dalaska.github.io](https://dalaska.github.io/)
* 技术博客：[cnblogs.com/dalaska/](https://www.cnblogs.com/dalaska/)