**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

* 自动泊车辅助(APA)自主研发
* 视觉车位识别模块开发

- 算法原型搭建。通过特征点在环视拼接图像中检测车位,并根据车辆速度及转向角信息及视觉里程对车位位置进行追踪及建图。

- 运用传统计算机视觉及机器学习方法检测车位角点，车位线及障碍物。

- 运用深度学习提升检测效果。采用MobileNet，SSD等，通过迁移学习方法，运用预训练模型及自定义数据训练模型，并对检测效果进行优化。

* 算法控制器移植优化

- 在NXP/S32V控制器上对算法进行移植。用C++对模型进行重写。运用ApexCV库及eIQ深度学习工具改写图像处理算法以提高运行速度。

* 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。

**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/)