



## 教育经历

2021.09-2024.03 (预计)

绩点 3.46/4.0

曾获荣誉

上海交通大学 (硕士)

机械与动力工程学院王亚飞教授课题组

上海交通大学研究生二等奖学金

机械工程

2016.09-2021.07

绩点 4.83/5.0

曾获荣誉

同济大学 (本科)

成绩排名 8/236

车辆工程

同济大学优秀毕业生 (2021)、同济大学优秀学生奖学金一等奖 (2018、2019)

## 比赛实践

中国智能车未来挑战赛:

2022.09—2022.12

- 负责点云目标检测相关工作, 使用 TensorRT 完成 PointPillars 模型在 Xavier 上的部署, 提升检测速度至 **15Hz**, 并完成对多目标的跟踪结果输出; 通过原始点云构建栅格地图。
- 负责车位检测相关工作, 通过拼接四路相机数据形成环视图像, 并使用 DMPR 网络进行车位检测, 标定求解环视图像与激光雷达间坐标变换的单应性矩阵, 融合多帧检测结果输出激光雷达坐标系下的车位坐标与全局坐标, 静态车位角点位置定位误差**小于 5cm**。

## 项目经历

校企合作—合创停车场 AVP 系统开发: 2022.04—2023.04

- 负责场端计算设备选型与传感器布设方案设计, 使用 Kabsch 算法完成多激光雷达标定, 设计数据采集场景, 完成停车场数据集构建工作 (大于 2 万帧)。
- 负责点云检测工作, 完成对 CenterPoint 网络的训练, 完成网络对 ROS 框架的适配, 对多雷达点云进行拼接以及实现地面与背景点云滤除, 使用 cupy 将点云处理速度**提升 50%**, 满足实时检测要求, **定位误差小于 10cm**。
- 负责多目标跟踪任务, 通过 SORT 算法完成对多目标的匹配与跟踪, 结合车辆运动学 CTRV 模型对车辆位姿输出做平滑处理, 并使用 MQTT 实现与场端调度模块的通信。

校企合作—日立点云与视觉检测实践:

2022.09—2022.10

- 负责点云与图像目标检测工作, 使用 OpenPCDet 框架完成对 PointPillars 模型的训练与实时检测, 使用 YOLO 进行目标检测, 并实现两个网络与 ROS 框架的适配。

## 掌握技能

编程能力: C++, python, ROS, git, pytorch 深度学习框架

语言能力: 英语 (CET-6: 564 分), 德语 (德福语言证书)

其他技能: 机动车驾驶 (C1)

## 自我评价

性格开朗、为人诚恳、乐观向上、兴趣广泛, 接受工作能力强, 热爱运动, 热爱生活, 保持好奇, 保持学习。