基本信息

姓名: 赖强强 **第 贯**: 四川

专业: 车辆工程 **年龄**: 27

英语: CET6 邮箱: ladissonlai@163.com

荣 誉: 重庆国际马拉松全程 校级三等奖学金

农科创新创业大赛(国家级)西南赛区三等奖



报考专业: 智能网联汽车

教育与经历

2015.9—2019.7 西南大学 车辆工程 (本科)

主修课程: 高数、线性代数、概率论、数据结构、操作系统、计算机网络、智能机器人

2019.6—2021.5 珠海优特科技公司 PC 软件工程师

工作内容: 负责数字孪生智慧电厂仿真研发

2022.5—2023.11 南方科技大大学 研究助理工程师

工作内容: 负责自动驾驶导航系统仿真平台研发

主要项目

平班水电站三维虚拟仿真培训系统 优特科技公司 业务逻辑和 UI

负责 unity 前端开发,包括水轮机拆解仿真子系统、场景漫游子系统、模拟演练仿真子系统,这些模块后来被内部大量使用,获得领导一致好评,并派往现场解决工程问题。

AVP-Simulation(自主代客泊车仿真) 南方科技大学计算机学院 仿真平台搭建

项目功能:将 CARLA 仿真器的传感器数据传输给 Autoware,使用 Autoware 控制 CARLA 中的小车完成自主代客泊车。项目难点在于传输数据种类多、格式复杂、笛卡尔坐标系不统一,这些都需要转换与对齐,以及 CARLA 仿真中的小车控制系统不一致,需要对齐与定制化处理。这些问题通过仔细大量调试代码和查官方格式最终得以解决,项目已开源,本人是第一开发人员。

BEV-Data-Collector(仿真数据采集系统) 南方科技大学计算机学院 数据采集与合成

项目功能: 搜集 CARLA 小车四周鱼眼相机数据,使用 IPM 算法合成 BEV 鸟瞰图,然后使用 AI 算法进行车道线检测和可行驶区域检测,并搜集数据。项目难点,鱼眼相机图片去畸变、逆透视投影变换、数据采集与时间同步。这些问题通过不懈努力得到解决,项目已开源。

技能水平

编程语言: C/C++, Python, Matlab, C#, JavaScript, Html, CSS, Shell

工具或框架: Linux, Docker, Git, CMake, Markdown, Overleaf, Matplotlib, Pytorch, React

机器人相关: ROS, CARLA, Unity, UE, Autoware

个人评价

热爱编程: 喜欢探索开源项目, 对新知识和新技术充满求知欲

热爱运动: 喜欢跑步, 高中三年蝉联长跑冠军, 大学参加全程马拉松 (4h20m)