

陆嘉琛

✉ jiachen_lu1999@163.com · ☎ (+86) 139-1860-2264 · in Jiachen Lu · 🌐 Jiachen Lu

🎓 教育背景

慕尼黑工业大学, 慕尼黑, 德国	机器人, 认知, 智能 理学硕士 (M.Sc.)	2022.10—2025.06
核心课程: 人工智能, 机器人, 机器学习, 机器学习 (图和序列数据), 深度学习		GPA: 1.7/1.0 (越低越好)
计算机视觉 (多视角几何/检测、分割和跟踪), 驾驶辅助系统, 自动驾驶软件开发等		
科堡应用技术大学, 科堡, 德国	车辆工程 工学学士 (B.Eng.)	2020.10—2022.04
核心课程: 车辆动力学, 机电一体化等		GPA: 2.0/1.0 (越低越好)
同济大学, 上海, 中国	车辆服务工程 工学学士 (B.Eng.)	2017.10—2022.04
核心课程: 高等数学, 大学物理, 力学, 电学, 控制理论, 车辆工程, 传感器与执行器等		GPA: 2.6/1.0 (越低越好)

💼 工作经历

保时捷工程服务公司, 门斯海姆, 德国	自动驾驶测试开发工程师 实习	2024.04—2024.09
技术栈: C++/Python		
<ul style="list-style-type: none">负责 Mobileye SuperVision 的 L2++ 级辅助驾驶系统的功能/单元/整合测试。基于 Google Map 和实际驾驶经历构建测试基准, 并基于多维度测试评估矩阵和实际天气及道路状况设计测试案例负责搭载 Mobileye 系统的 Cayenne 和 Cayenne GTS 的测试车辆的系统维护和开发, 为高速和城区道路测试提供现场支持和陪同测试, 并实时记录测试状况和测试案例的通过性分析录制的自动驾驶测试视频支持 ADAS 驾驶和驻车团队日常开发和测试		
戴姆勒卡车公司, 斯图加特, 德国	充电系统测试开发工程师 学士论文	2021.10—2022.03
论文题目: 开发用于研究充电系统控制单元和软件模块的残余总线模拟以及测试概念		
技术栈: CAPL/Vector CANoe/Hardware-in-the-loop (HiL)/Restbussimulation		
<ul style="list-style-type: none">设计并开发用于 eActros 电动卡车充电系统组件测试的 V 模型, 硬件在环模拟 (HiL) 和残余总线模拟基于现有的测试框架和 ECU 的开发标准, 编写, 优化和扩展现有的测试框架和测试用例引入关键绩效指标 (KPI) 概念, 开发用于测试用例自动化的评估标准和工具, 并对现有的测试用例进行评估基于 CAPL 和 CANoe 编写自动化测试用例的实施脚本, 设计并构建相应的脚本配置以及可视化的用户操作界面		
戴姆勒卡车公司, 埃斯林根, 德国	高压组件测试开发工程师 实习	2021.05—2021.10
技术栈: CAPL/Vector CANape/Vector CANalyzer		
<ul style="list-style-type: none">支持全球团队日常开发和测试 eActros 电动卡车动力系统的高压电阻组件为 eActros 的夏季道路功能测试提供测试概念的设计和测试计划的协调, 并在测试期间提供现场支持和陪同测试基于 CANape 设计并构建可视化的图形用户界面, 用于实时监控测试车辆特定组件的运行状态基于 CAPL 和 CANape 编写组件测试脚本, 通过监控 CAN 总线来实现测试数据的监测, 收集和在线分析基于 CAPL 和 CANape 的数据挖掘功能, 开发并编写用于离线评估测试车辆特定组件的自动化数据挖掘脚本		

📁 项目经历

TOD: 2D 图像的道路物体目标检测和分类	2024.03—2024.05
技术栈: Python/Pytorch/OpenCV/YOLOv5-v9/DETR/SwinT/ResNet/EfficientNet	项目链接: TOD2D
<ul style="list-style-type: none">基于 nuImages 的 2D 驾驶图像数据集, 进行数据清洗, 数据扩增和 YOLO/COCO 格式的数据集的创建利用属于 One-Stage 的 YOLOv5-v9 和基于 Transformer 的 DETR/SwinT 对 nuImages 数据集中的图像实现目标检测利用 OpenCV 和预训练的 YOLOv9 对红绿灯数据集 DTLD/BSTLD 以及交通标志数据集 GTSRB/TT100K 进行目标物体的提取和预分类, 重新调整目标物体的图片大小并创建 YOLO 格式的数据集利用手动创建的红绿灯和交通标志数据集, 基于 ResNet50 和 EfficientNet b3 预训练用于细分红绿灯种类和颜色的分类头和用于细分交通标志种类和内容的分类头, 并将其作为 YOLOv9 的 Second-Stage 分类器相较于直接训练 YOLOv9, TOD 的训练速度提高了 65%, 硬件需求降低了 25% 并且 ACC 提高了约 12%	
端到端学习的自动驾驶汽车	2023.10—2024.03
技术栈: Python/Pytorch/Pytorch Lightning/OpenCV/ResNet/ViT/GRU	项目链接: SelfDrivingCars
<ul style="list-style-type: none">基于 Unity 的汽车驾驶模拟器, 手动采样训练数据, 并利用 OpenCV 库对原始图像数据进行清洗, 筛选, 处理及扩增利用 ResNet50 作为图像特征学习骨干模块, 实现利用车辆前方图像直接预测转向角的功能, 即端到端学习在消融实验中, 测试了不同的网络架构在实现端到端学习的表现, 包括 ResNet50, ResNet50+GRU 以及 ViT 等相比较于其他模型, ResNet50 的训练和推理速度提高了 35%, 并且基于 ResNet50 训练的自动驾驶模型实现了小车在驾驶模拟器中 0 碰撞的高速行驶	

- 在 3D 点云场景中应用 **SoftGroup** 作为检测骨干模块，对点云数据实施软分组机制，以实现实例提案的生成和分类
- 基于 3D 点云场景中实例之间的物理关系构建 **GNN**，并通过消息传递算法来获取并学习实例与实例间的空间特征
- 基于增强的物体特征，通过多层 **GRU 模块和注意力机制**来生成 3D 点云场景中实例特征及其空间属性的描述
- 在训练模型的过程中，使用了基于 **Teacher Forcing** 的监督学习和基于 **Self-Critical** 的强化学习
- 在 ScanRefer 数据集中，SoftCap 在定位和描述 3D 点云场景中的物体时表现良好，**mAP@0.5IoU** 达到了 **57.38**，**CIDEr@0.5IoU** 达到了 **36.27**。与之前的工作相比，SoftCap 的性能提高了 **140%**

★ 奖项

- 菲尼克斯奖学金

获得时间: 2020.09

⚙️ IT 技能

- 编程语言: Python, C++, CAPL, Matlab/Simulink
- 常用工具: Pytorch, Pytorch Lightning, NumPy, OpenCV, Pandas, Git, Docker
- 常用软件: Word/Excel/PowerPoint, Vector CANoe/CANape/CANalyzer, AutoCAD, CATIA V5

🌐 语言能力

• 英语 (C1): 雅思 (IELTS)	总分:7	听力:8	阅读:7	写作:6.5	口语:6	获得成绩时间: 2022.01
• 德语 (C1): 德福 (TestDaF)	总分:15	听力:3	阅读:4	写作:4	口语:4	获得成绩时间: 2021.12

🔑 其他技能

- 驾照: 德国 B197 驾照, 中国 C1 驾照