



## 王庭琛

18845787989 | 872185021@qq.com

个人主页: [george0407.github.io](https://github.com/george0407)

优势: 扎实的专业背景, 丰富的自动驾驶领域项目经历和AI落地经验; 华为“高潜”



### 教育经历

#### 新加坡国立大学

2019年07月 - 2020年05月

电子与计算机工程 硕士

- 主要研究方向为计算机视觉, 熟练掌握视觉SLAM、A/VR场景重建、深度估计、目标检测、语义分割等算法的实现
- 获得教育部2020年CSC优秀留学生奖学金

#### 哈尔滨工业大学

2015年08月 - 2019年05月

电气工程及其自动化 本科

- 学绩: 90.21/100 (排名2/243) | 主要研究方向为自动化控制和人工智能手段在传统工程领域中的应用

#### 香港理工大学

2017年08月 - 2017年12月

电子工程 交流交换

- GPA: 4.0/4.0 | 荣誉/奖项: 全部六门专业课均获得A/A+成绩, 获得港澳办留学基金委优秀交换生称号

### 工作与实习经历

#### 华为技术有限公司

2020年07月 - 至今

自动驾驶算法工程师 智能车解决方案BU

上海浦东新区

- **创新预研项目-Camera高精度3D感知**
  - 跟踪部分负责人 | 承担单目3D感知项目中目标关联和跟踪部分的算法设计
  - 结合图像域检测的目标外观特征编码和估计出的三维特性, 对目标进行时序关联和高精度角度距离跟踪
  - 跟踪主要指标 (MOTA/MOTP等) 在NuScenes纯Camera上的结果约排名第三
- **L2级别-辅助驾驶系统商用交付 (2021全年绩效A)**
  - 核心特性负责人 | 负责J车企X百万投资的ADAS解决方案中, 视觉感知关键模块的算法构建和产品落地
  - 高效解决行人车辆漏检误检、跟踪异常、测距精度低等业界难题, 高质量实现客户要求的AEB、ACC等高级驾驶辅助功能
  - 项目顺利通过外部审核和第三方测评, 整体性能对标Mobileye 2018年主力产品EQ4, 部分关键指标超过竞品25%以上
- **L3级别-停车场自主代客泊车 (2020全年绩效A)**
  - 项目第一完成人 | 独立承担L4级别自动泊车项目中, 视觉感知算法的构建和工程实现
  - 吸收校企合作经验, 外部对接同济大学计算机实验室, 内部组织上下游测试联调; 克服时间短、人力不足和工程难度极高的问题, 成功完成解决方案初期演示 (93%的寻库泊车成功率)
  - 解决方案在2021上海国际车展华为展位演示, 整体效果达到XiaoPeng/Momenta/DJI同期水平

#### 麦肯锡 (McKinsey & Co)

2019年12月 - 2020年01月

IoT行业分析员 (实习生)

新加坡来福士坊

- **基于数据驱动的目标行业分析**
  - 结合统计和机器学习方法, 处理新能源储能领域的公开数据, 协助分析行业发展、投融资相关痛点和发力方向

#### 伊顿 (EATON) 投资有限公司

2018年12月 - 2019年05月

卓越工程实习生 R&D企业研发

上海市长宁区

- **负责新型服务器电源的设计 (国家卓越工程师计划)**
  - 对接客户, 分析产品需求和实际器件性能, 从零开始完成原理设计、仿真实验和实物优化落地

### 研究经历

#### 《一种使用双目Camera进行FreeSpace检测的方法》

- 国内技术专利, 已交局
  - 通过双目镜头产生的视差, 结合动态规划算法对图像中可行驶区域进行识别, 在自动驾驶项目中具有广泛运用

#### 《一种使用环视鱼镜头进行SLAM定位的方法》

- 国内技术专利, 已交局
  - 通过环视四路鱼镜头, 对车身周边的场景进行建图; 同时结合标定数据提供观测尺度, 获取车辆在场景中的定位位置

### 其他

- **技能:** Python (熟练), C++, Matlab, Pytorch人工智能框架, SLAM
- **证书/荣誉:** 美赛数学建模一等奖; 华为荣誉若干; 伊顿突出贡献奖; 西门子A&D奖学金; 一等人民奖学金
- **语言:** 英语 (流利), 雅思7.5, 托福101