

张皓原 | 机器人

宾夕法尼亚大学 – GRASP 实验室

☎ +86-13126617215 • ✉ haoyuanzGoahead@outlook.com • 🌐 haoyuanz13.github.io

- 硕士毕业于美国宾夕法尼亚大学机器人专业 (Robotics), 专业方向导师是史建波教授 (Prof. Jianbo Shi)
- 长期从事于计算机视觉相关开发和研究工作, 有深度学习和视觉 SLAM 相关研发经历
- 希望寻求视觉 SLAM, AR 或者三维重建相关的研发岗位

教育背景

- 宾西法尼亚大学 (UPenn) 费城, 美国
科学工程硕士, 机器人科学, 专业课学分绩: 3.77/4.00 2016.8 – 2018.5
- 北京理工大学 (BIT) 北京, 中国
科学工程学士, 电子信息工程, 专业课学分绩: 3.90/4.00 2012.8 – 2016.6
- 香港理工大学 (Poly U) 香港特别行政区, 中国
本科交换项目, 计算机科学, 专业课学分绩: 3.75/4.00 2015.8 – 2016.1

工作经历

- 地平线 (Horizon) 北京, 中国
智能驾驶 (ADAS) 产品线, 视觉感知研发工程师 2018.6 – 2019.12
 - 主要负责道路场景的3DBox 功能实现, 包括车辆和骑车人的模块构建; 采用深度学习和传统视觉相融合的方式实现单目/环视道路场景中的 3DBox 生成; 作为公司 ADAS 和自动驾驶战略中的核心部分已部署在 Matrix(自动驾驶平台) 和 Journey(征程) 系列芯片平台上
 - 环视鱼眼俯视图停车位检测, 基于四路鱼眼转换拼接得到车辆 IPM 俯视图, 用深度神经网络检测停车位并转换得到 3D 空间坐标点; 该项目应用于 2018 年重庆智博会长安汽车 L4 自动驾驶合作项目
 - 评测系统 算法工具, 主要负责物体分类/角点检测/角点回归/图片空间 3DBox 的评测任务实现和维护
 - 算法平台工具链, 主要负责分类和角点相关任务的迁移构建工作, 使用 Gluon 相关工具
- 大疆 (DJI) 费城, 美国
宾州费城机器人工程研究合作中心, 暑期工程实习生 2017.5 – 2017.8
 - 大疆 & Vijay Kumar 无人机研究组 的联合开发项目: 智能四翼无人飞行器软件开发工具包 (SDK)
 - 基于 ROS 和 Cpp 开发, 包括算法实现和接口对接, 用户可通过选择路径标志点以及速度/加速度等参数来自定义飞行器的飞行路径轨迹
 - 该 SDK 在实习期结束前已成功交付给项目组用于后续的进一步开发和完善

编程和算法技能/语言能力

- 编程语言: Cpp ▪ C ▪ Python ▪ Java ▪ Matlab
- 框架及工具: ROS ▪ Linux(Ubuntu) ▪ Mxnet/Gluon ▪ PyTorch ▪ Tensorflow ▪ OpenCV ▪ Git ▪ Vim
- 计算机视觉算法技术: 图像处理算法 ▪ 相机标定 ▪ 视觉 SLAM(VO&VIO) ▪ 运动恢复结构 (SFM)
- 其他相关算法技术: 深度学习 ▪ 凸优化 ▪ 卡尔曼滤波器 ▪ 多维路径生成优化
- 英文语言能力: CET-4(585) ▪ CET-6(590) ▪ TOEFL(100) ▪ GRE(323/3.0)

相关项目经历

- 计算机视觉 & 深度学习 费城, 美国
研究生专业方向项目, GRASP 实验室, 导师: Prof. Jianbo Shi 2016.8 – 2018.5

- 研究生课程 CIS 580 - Machine Perception 助教, 授课教师*Prof. Kostas Daniilidis* -> [课程链接](#) (2018.1 - 2018.5)
- 研究生课程 CIS 581 - Computer Vision 助教, 授课教师*Prof. Jianbo Shi* -> [课程链接](#) (2017.9 - 2017.12)
- 人脸检测和自动替换 开发包实现, 涉及的算法包括 Face Detection/KeyPoints/TPS/Blending 等 -> [代码链接](#) (2016.8 - 2017.2)
- 对抗生成网络模型 (GAN), 成功实现基于 C-GAN 和 Cycle GAN 的图片风格迁移 -> [Im2im-cGAN](#); [Im2im-cycleGAN](#) (2017.9 - 2017.12)
- 三维目标检测, 设计并搭建神经网络实现 3D MNIST 点云类别识别和 3D 包裹框的位置/尺寸/姿态评估 -> [代码链接](#) (2017.12 - 2018.5)

运动恢复结构 & 视觉里程计 & 视觉惯性里程计

费城, 美国

- 实验室助研 (RA), *Vijay Kumar* 无人机研究组, *GRASP* 实验室, [代码链接](#) 2017.1 - 2017.12
- 实现基于卡尔曼滤波器和粒子滤波的激光 2D SLAM (2017.1 - 2017.3)
- 实现单目相机运动恢复结构 (Structure From Motion) 程序开发包 (2017.2 - 2017.4)
- 基于上述实现的 SFM 和滤波的架构, 成功实现面向无人机的松耦合视觉惯性里程计 框架, 并利用局部的 BA 和图优化开发包 g2O 来提升无人机定位和稀疏点云建图效果 (2017.3 - 2017.12)

主要获奖经历

- 教育部卓越工程师教育培养计划证书, 北京理工大学, 2016.6
- 中国科学院大学优秀大学生奖学金, 中国科学院大学, 2014.3
- 第 30 届全国大学生物理竞赛北京赛区二等奖, 北京市物理协会, 2013.12
- 北京理工大学学年优秀学/兼优秀学生干部, 北京理工大学, 2013.10
- 北京理工大学专业课一等奖学金 (3 次), 北京理工大学, 2013.1 - 2014.10