



Jun Meng

☎ +49 176 4629 6995

✉ junmeng6025@outlook.com

📍 Max-Bill-Str. 67, 80807 München (DE)

🗨 Chinesisch | Deutsch | Englisch

👤 geb. am 20.09.1997, in China

🌐 [Homepage](#) | [LinkedIn](#) | [Github](#)

Kenntnisse: Python, C/C++, ROS/ROS2, MATLAB/Simulink, Git, Docker, Linux OS, CATIA

Zielpositionen: Ich bin aktiv zum Jobsuchen als **Softwareentwickler / Test Ingenieur / Simulationsingenieur / KI Ingenieur** im Bereich ADAS oder allgemeine Ingenieurwesen.

Ausbildung

M.Sc. in Automotive Engineering | Technische Universität München

München, DE | 10/2020 – 06/2024

Schwerpunkte: DL, CV, SWE in ADAS, E/E in Automotive (CAN, LIN, FlexRay)

Zeugnis: 2,3

B.Eng. in Fahrzeugtechnik

| South China University of Technology

Guangzhou, CN | 09/2015 – 06/2019

Schwerpunkte: Maschinenwesen in Fahrzeugbau, Regelungstechnik, Fahrdynamik

GPA: 3.78/4.0 (best 5%)

Praxiserfahrungen

Porsche Engineering Group GmbH

Mönsheim, DE

🛠 **Praktikant Fahrerassistenzsysteme (Intern ADAS)**

03/2023 – 08/2023

- Aufgabe: Vorentwicklung einer ML-basierenden Kollisionsschätzung für die Highway-Pilot (HWP) Funktion. (📄 [Zeugnis](#))
- Sensordatenverarbeitung (LRR und Kamera), Entwicklung eines Labeling-Tools mit ZooX-Logik, Erstellung eines Datensatzes.
- Modell Training zum Voting der umgebenden Fahrzeuge als Safe / Unsafe basierend auf deren historischen Manövern.
- Testen durch verschiedene Szenarien, Zuverlässigkeitsbewertung bei der Kollisionsvorhersage mittels KPI-Metriken.

ENSNARE TUM

München, DE

🛠 **HiWi: ROS Developer**

10/2022 – 02/2023

- Aufgabe: UAV-Lokalisierung für automatisierte Bauvorhaben.
- Entwicklung einer ROS-basierten AprilTag-Erkennungs- und Verfolgungspipeline mit BASLER-Kamera und SONY-SDK. (🔗 [GitHub](#))
- Validierung der Echtzeitfähigkeit des Verfolgungssystems mit einer Totalstation. Verzögerung weniger als 0,1 s bei 16 FPS.

SCUT-Racing (Formula Student China)

Guangzhou, CN

🛠 **Leiter Aerodynamik**

11/2017 – 06/2019

- Technische Aufgaben: CAD-Design und CFD-Simulation für Aero-Kits; Herstellung von CFK-Teilen; Testfahrten und Datenanalyse.
- Teammanagement; BOM-Liste Inspektion; CAD Inspektion; Finanzmanagement für das Subteam Aerodynamik.

Projekterfahrungen

GraphRelate3D: Context-Dependent 3D Object Detection (📄 [arxiv](#))

12/2023 – 06/2024

IEEE ITSC 2024

Python, PyTorch, GNN, 3D Object Detection

- Thema: Einführung eines GNN-basierten Objektbeziehungsmoduls zum Kriegen des räumlichen Kontexts für 3D-Objekterkennung.
- Meine Beiträge: Software-Setup im Docker-Container; Programmierung von Graphen-Konstruktor und GNN-Modul; Code-Cleaning.
- Verbessert das Basismodell PV-RCNN auf KITTI_Val Set für Car-class um 0.82% (easy), 0.74% (moderate), und 0.58% (hard).

Autonomous Driving Simulator and Benchmark with ROS2 (🔗 [GitHub](#))

06/2022 – 12/2022

Semesterarbeit, School of CIT, TUM

Python, C#, ROS2, OpenCV, Depth Estimation

- Entwicklung des autonomen Fahrzeugsimulators auf *Neuro-Robotics Platform*, entwickelt mit ROS2, visualisiert in Rviz.
- Implementierung von YOLOv5 für die 2D-Objekterkennung und SGBM für die Abstandsschätzung, Abstandsfehler auf cm-Niveau.

Kenntnisse & Leidenschaften

</> **Programmierung:** Python, C/C++, ROS/ROS2, MATLAB/Simulink, CUDA, Git, Docker, Linux OS

⚙️ **CAD & CAE:** AutoCAD, CATIA, SolidWorks, Blender, ANSYS, StarCCM+

🗨️ **Sprache:** Chinesisch (Muttersprache) | Deutsch (Verhandlungssicher) | Englisch (Verhandlungssicher)

🎨 **Leidenschaften:** Automodellbau, Photographie, Ausflug, Autofahren

🚗 **Führerschein:** Klasse B (DE)

München, den 21. 8. 2024



Jun Meng