

张曼妮

个人简历

住址:北京市海淀区西二旗铭科苑

籍贯:湖北 年龄:29

+86 18321557730

✉ footloosemandy@gmail.com

教育背景

2014 - 2017 硕士, 华东师范大学, 软件工程.

2008 - 2012 学士, 华中师范大学, 通信工程.

项目经历

2019.1 - 至今 北京翰海星云科技有限公司.

Clustar AI, 面向企业的在线机器学习平台, 它采用RDMA网络, 具有优越的分布式模型训练性能。

- 参与TensorFlow通信模块GDR的优化工作, 利用RDMA技术传输远程GPU内存中的Tensor, 绕过主机内存和CPU, 提升Tensorflow框架的网络传输性能
- 优化Tensorflow模型训练的分布式策略, 提升大规模集群下模型的训练速度

2018.5 - 2019.1 思科中国研发中心.

Cloud CMTS, 基于微服务的下一代PE路由。采用k8s/docker架构部署, 实现嵌入式设备向cloud的转换。

- 负责Admission control相关的microservice开发, 基于系统当前的可用带宽拒绝/接受新的traffic flow连接请求。避免当过多流共享同一个链路时, 导致所有流的严重退化。提供CIR service flow, over DOCSIS (VDOC), Multicast QoS的相关支持

2017.7 - 2019.1 思科中国研发中心.

Cisco cBR系列接入网融合宽带路由, 作为单一设备连接调制解调器cable modem或数字机顶盒STB向住宅和商业用户提供高速数据、宽带和IP电话服务。

个人职责:

- 负责High Availability相关功能模块的开发和维护, 提供备卡1:N的切换保护, 保证服务的高可靠性
- 解决HA相关问题, 在线处理全球用户case
- 参与cBR8新一代产品中Remote RHY设备上HA功能的开发

2012 - 2014 上海斐讯数据通信公司.

参与多款EPON, GPON, 无线家庭网关的设备驱动开发涉及sdr, ddr, flash, usb, i2c, 了解应用层的基本协议, 熟悉LINUX BSP, 掌握一般软件测试方法

科研经历

基于ROS机器人操作系统制作一款低成本室内自主移动社交机器人

发表论文: Formally verifying navigation safety for ground robots(In 2016 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation.1000 - 1005)

语言技能

英语 CET-6, 可作为工作语言, 可以读写开发文档, 看论文

专业技能

熟练掌握c/go/python开发， 熟悉常见算法和数据结构

熟悉RDMA， 包括RoCE和IB， 了解TensorFlow网络架构

掌握kubernets框架， 熟悉docker开发

熟悉linux操作系统， shell脚本

掌握kafka， zmq等messgae bus， 熟悉cassandra， mongodb， etcd等存储服务

掌握git/svn/acme等软件版本管理工具， 熟悉CI/CD工具Jenkins