

附件 2

艾尔维汽车工程创新训练营介绍

艾尔维汽车工程技术（上海）有限公司（简称“IAV”）作为全球汽车领域专家，1983 年起始于德国柏林，是德国最早的技术初创企业之一。历经 40 载足迹遍布欧洲、美洲、亚洲，在全球数十个国家拥有 26 家分公司，员工超 6,600 名。作为全球领先的工程技术合作伙伴之一，IAV 致力于未来可移动性的研发，其工程技术已在全世界范围的车辆和技术领域广泛应用。IAV 中国公司成立于 2005 年，是 IAV GmbH 的全资子公司。总部位于上海，设立 IAV 中国北京分公司和合肥分公司。IAV 中国深耕电子电器平台集成、车联网、智能驾驶、软件开发、动力系统和智能座舱这六大服务领域，布局全国，服务品牌超 1000 家，公司致力于用技术与工程推动行业发展，引领智能汽车出行变革。



艾尔维汽车工程创新训练营以实际项目和业界需求为牵引，以学生实践为主线，让学生在实践的过程中主动学习和实践大语言模型与智能驾驶、软件定义汽车（SDV）等方面的前沿技术亮点，形成对新能源等汽车工程领域全局观，为提升工程创新能力打下坚实的基础。

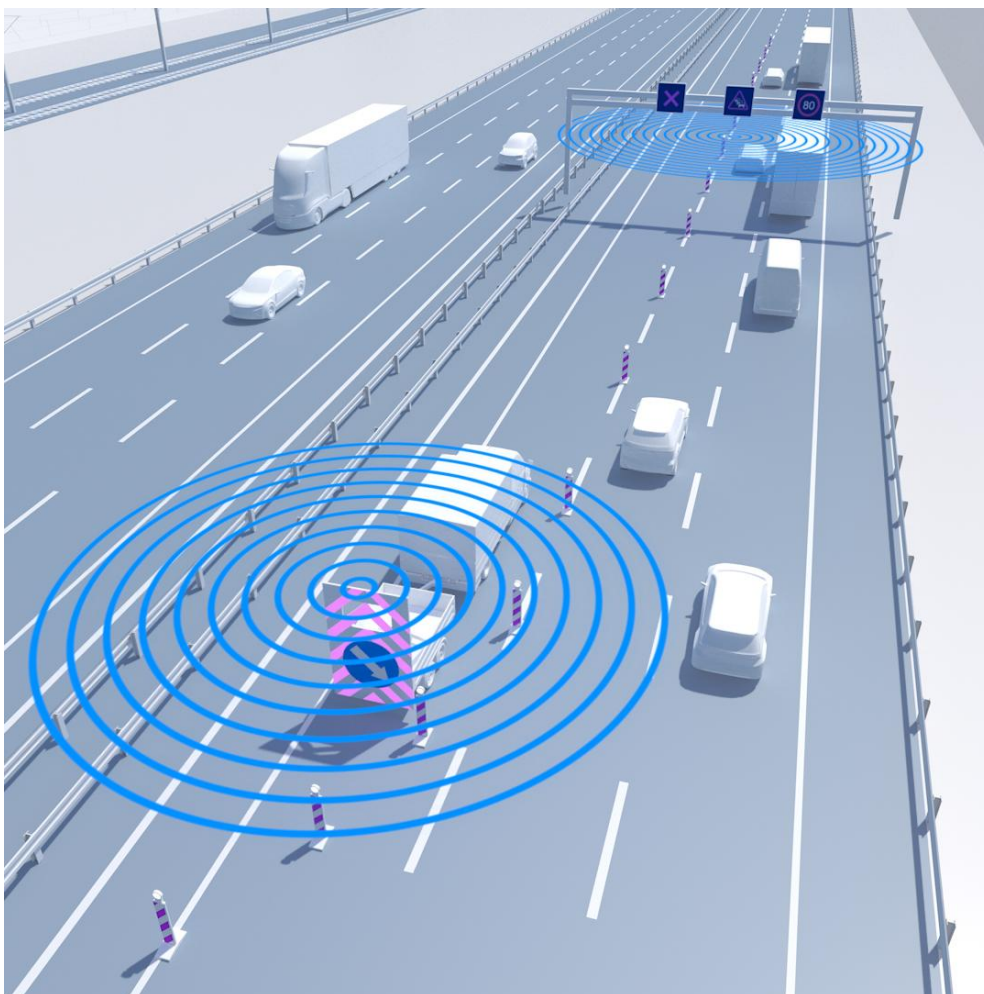
1.教学内容

(授课顺序以实际上课为准)

时间	教学安排
第一天	基于 IAV Mancera 智能驾驶场景管理平台的重建仿真场景
	基于 IAV Merida 数据平台的 AI 辅助交通参与者识别
	基于深度网络的模型搭建 - 线控转向系统
	AI Agent 搭建与 CoT 设计实战 - 以自研项目车载灵动岛为例
第二天	以用户为中心的座舱 HMI 设计 - 使用 Unity 进行 3D 效果开发
	LLM 原理及 RAG 增强、模型微调等介绍，以及在车载系统的应用
	AI 驱动的全链路车联网端到端测试解决方

	汽车 ECU 软件开发流程与 Autosar 方法论
第三天全天	学生选取上述课题，IAV 导师带队分组进行课题对
第四天上午	应实践，准备展示内容
第四天下午	项目答辩，颁奖结营





2.部分授课导师介绍



周康康，硕士毕业于德国德累斯顿工业大学的车
辆工程专业,具有 PMI 项目管理专业人士(PMP)
证书。目前在 IAV 中国担任智驾仿真工具链开发
团队负责人，负责开发和优化云端 ADAS 场景仿
真平台。

	张可，毕业于德累斯顿工业大学，主要研究方向为基于深度神经网络的车辆动态控制；具备扎实的理论基础和丰富的深度神经网络应用于汽车软件开发的经验，致力于人工智能与汽车底盘控制软件相结合的应用开发。
	宣煜欣，硕士毕业于斯坦福大学管理工程与科学专业。曾在多个项目管理和算法研究领域工作，研发解决方案和算法工具，目前在 IAV 汽车工程公司从事 ADAS 功能和仿真工具链的研发工作。
	陈婧玥，毕业于德国基尔设计学院工业设计系，选修于荷兰代尔夫特理工大学战略性产品设计专业。深耕于从产品战略到用户研究到产品设计全生命周期的用户体验的研究。
	陈路遥，毕业于南京大学计算机科学与技术系，具有 5 年的汽车和互联网软件开发经验，对于座舱 HMI 以及 Unity 等工具开发有深入的了解。

3.其他事项

至少熟练掌握 C/C++/Python 中任一编程语言。需具有良好的沟通和协作能力（学生将跨校组队完成项目式学习）。