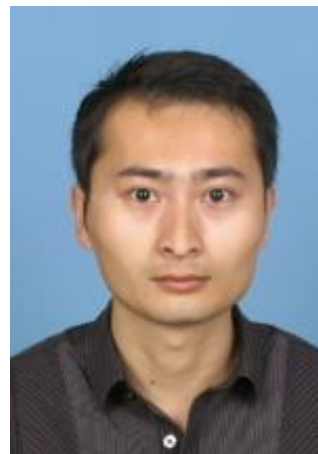




沈 飞



性别：男 出生年月：1986.12.08 民族：汉 政治面貌：群众

学校：中国科学院上海应用物理研究所 专业：光学工程

联系方式：18858187808 电子邮件：shenfei1208@gmail.com

个人主页：samuel1208.github.com 工作经验：4 年

求职意向及自我评价

期望职业：人工智能器方面的研发工作

自我评价：乐观开朗，严以律己，以诚待人，学习能力强，能够吃苦耐劳，工作积极主动。

专业技能

1. 能熟练在 Linux 与 Windows 平台上进行开发
2. 能熟练使用 C/C++、Python、Matlab、Lua、Torch、Cmake、Cuda/OpenCL 等语言
3. 对 R、Java、Object C 等语言有一定的了解
4. 对计算机视觉与机器学习算法有较深的研究，如：Deep Learning(DBN、CNN、Auto Encode、GoogleNet)、Sparse Coding、CART(分类回归树)、Random Forest、Adaboost、SVM、PCA、ZCA、K-Mean、T_SNE、特征描述(HOG、LBP、SURF、HAAR、ICF/ACF)、Object Tracking 相关算法等
5. 大学英语六级，具有良好的听说读写能力，并在韦博国际英语进行了 2 年的英语学习

教育经历

2008.9~2011.7	中国科学院上海应用物理研究所	光学工程	硕士
2004.9~2008.7	东北大学	测控技术与仪器	学士
2012.7~2014.7	韦博国际英语	2 年的英语学习	

在线教育 (Machine Learning、Statistic Learning、Fundamentals of Digital Image and video Processing)

工作经历

2015.01-2015.05 ThunderSoft 人流量统计监测

主要工作：负责整个算法的设计

工作内容：

基于 ACF(Aggregate Channel Feature)特征加 Gentle Adaboost 与 Decision Tree 的级联检测器进行行人检测。并使用 KCF(Kernelized Correlation Filters)方法进行行人跟踪

2014.04-2015.01 ThunderSoft ASD (自动场景检测)

主要工作：负责整个算法的设计

工作内容：

使用 CNN(Convolutional Neural Network)分类器，并使用 CPSD(Convolutional Predictive Sparse Decomposition)对 CNN 网路进行预学习，使得在样本有限的情况下得到更好的分类效果

2013.04-2014.04 ThunderSoft 人脸相关信息

主要工作：负责整个算法的设计

工作内容：

1. 人脸及其五官检测：基于 LBP 与 Haar-like 特征，使用 Gentle Adaboost 与 Decision Tree 的级联检测器进行人脸与五官检测器的设计，并使用 Feature-Centric 思想对人脸检测进行加速，并基于 Kernel Mean Shift 进行跟踪
2. 年龄检测：基于 CNN 网路结构进行年龄回归器的设计，由于年龄样本的倾斜性（年龄训练样本分布严重不平衡），在训练年龄回归器的时候，其使用带权重的损失函数来解决其样本的倾斜问题
3. 性别检测：基于 CNN 网路结构进行性别判别器的设计
4. 微笑检测：先使用嘴巴检测器进行嘴巴区域的检测，再基于 HOG+SURF 特征加 SVM 的分类器其进行微笑分
5. 手势检测：先进行肤色区域检测，再使用 LBP 特征加 Gentle Adaboost 与 Decision Tree 的级联检测器进行手势检测

2012.09-2013.03 ArcSoft PicAction

主要工作：负责图像的对齐工作

工作内容：

三星 S4 的 OEM 项目，将多帧图像里面的运动物体合并到一张图像里面，负责图像的对齐工作，基于光流算法与块匹配算法进行图像对齐

2012.04-2012.09 ArcSoft ASD (自动场景检测)

主要工作：负责分类器模型参数的学习

工作类容：

主要基于 ANN(Artificial Neural Network)与 SVM 两个算法进行分类器的学习。

2011.09-2012.04 ArcSoft 基于 GPU 的优化工作

主要工作：负责使用 GPU 对现有算法进行加速

工作内容：

基于 OpenCL 和 CUDA 对现有项目进行优化。如 SIM3D 和 Stereo Match，SIM3D 主要是通过一张图来生成得到深度图，通过这个深度图来得到一个伪 3D 图像。Stereo Match 主要是通过双目摄像头来计算得到深度图