个人简历

◆ 姓名:段雅琪 ◆ 电话: 181-2671-6717

◆ 学历:硕士研究生 ◆ 邮箱: duan yaqi@163.com

◆ 专业: 计算机科学 ◆ 研究方向:深度学习点云处理



4 教育背景

2020年09月-至今 学校 华南理工大学计算机科学与工程学院-计算机科学 (Top 8%)

2016年09月-2020年06月 学校 天津工业大学计算机科学与技术学院-物联网工程 (Top 1%)

🍱 科研/项目经历

❖ 基于可逆标准化流的点云上采样算法 (科研) - ICML(Phase 1 Accepted)

2021.7 - 2022.1

由于现实场景光照,材质等因素的复杂性,通过激光雷达和其他传感器所采集的点云数据通常是稀疏 的、不规则的。故提出一种基于可逆神经网络的点云上采样方法,称为 PU-INN,旨在从潜在空间中学习点分布, 通过条件注入器并对输入点云进行上采样,以增强点云质量。提出的条件注入器可以提高残差块的非线性变换能力, 同时保证可逆性。此外,插值器基于语义相似度测地距离,可以立即反映潜在空间和欧氏空间之间的插值变化。

技术要点: 采用 CUDA 编写的 KNN、CD、EMD 核函数计算,加速神经网络训练过程;

使用 Docker 容器配置深度学习环境,方便后续打包部署;

批量化 Python 脚本执行模型评估;

采用轻量级 Pytorch Lightning 框架,实现神经网络训练过程;

收获总结: 熟悉了 Pytorch 下的自定义 CUDA 算子工作流程;

> 总结了 Pytorch 内存泄漏的处理方案; 提高了 Pytorch、CUDA 调试能力。

❖ 基于 TensorRT 优化手写数字识别推理

2021.3 - 2021.6

通过自定义 plugin 对 MNIST 手写数字识别推理过程进行优化加速。 项目描述:

技术要点: 实现了 Dynamic Shape Plugin 以实现动态输入尺寸;

采用静态对称量化算法降低可接受精度,加速推理过程;

熟悉了 TensorRT 整体工作流程; 收获总结:

掌握了 TensorRT 调试能力 (自定义 Printer Plugin);

基于改进 ORB-SLAM 算法的三维建图方法研究(科研)

2020.1 - 2020.6

www.github.com/duanyaqi

针对原始 ORB-SLAM2 字典初始化进行了优化,对地图加载功能缺陷进行修补。 项目描述:

技术要点: 实现了基于二进制的词汇存储方法;

实现了序列化方法来构建离线地图,并确保通过反序列化可以正确恢复数据;

收获总结: 掌握了 CMake 工具的使用;

熟悉了 Linux 下 C/C++项目开发流程;

熟悉了 ROS 环境的使用

🏋 个人能力

编程语言(开发工具): (LINUX) C/C++、Python、CUDA (cuBLAS、cuDNN) 、MATLAB Pytorch(PytorchLightning)、TensorRT、Docker、CMake、QT

所获荣誉

- 2018 年美国大学大学生数学建模比赛国际一等奖 (M 奖) *
 - www.duanyaqi.com
- * 2018 年第三届"因为有你"全国大学生创新创业金奖
- * 2018 年校"创新杯"数学建模竞赛一等奖
- 2017 年全国大学生数学建模比赛天津赛区一等奖 *
- 2017、2018 年 Mathorcup 竞赛二、三等奖 *
- ❖ 2017-2018 学年度天津市优秀学生
- 2016-2017、2017-2018 学年度"三好学生"称号、校长奖学金、优秀共青团员