

金桥

jinqiao@seu.edu.cn | (+86) 13220723971 | [github.com/JinBridger](https://github.com/JinBridger) | [jinbridge.dev](http://jinbridge.dev)

教育经历

东南大学	2021/09 – 2025/06
计算机科学与技术专业	本科
<ul style="list-style-type: none"><li>· GPA: 4.2/4.8, 排名 2/102</li><li>· CET-4: 626, CET-6: 570</li><li>· 东南大学计软学院优秀生, 曾获国家奖学金, 院级三好学生</li></ul>	

实习经历

英特尔	2023/08 – 至今
深度学习工程师	上海市
<ul style="list-style-type: none"><li>· 参与端侧大模型框架优化工作</li><li>· 在多种计算平台 (CPU, dGPU, iGPU) 收集测试数据, 分析导致性能波动的原因</li><li>· 给对应的 API 编写使用文档以及示例, 在框架基础上根据客户需求定制端到端应用</li></ul>	

项目经验

简易光线追踪渲染器	<a href="#">JinBridger/Ray-Tracing-Demo</a>
个人项目	
<ul style="list-style-type: none"><li>· 实现了简易的漫反射与镜面反射渲染, 支持渲染球体以及多边形物体</li><li>· 采用 C++ 编写, 在原有的基础上使用 OpenMP 多线程加速光线追踪渲染过程, 最大程度利用计算资源</li></ul>	
ROS 图像识别机器人	<a href="#">JinBridger/SEU-RoboCup2022-Home</a>
竞赛项目	
<ul style="list-style-type: none"><li>· 采用 nanodet 物体检测框架识别图像中的物体, 并自行在数据集上进行模型训练</li><li>· 通过调用百度云人脸识别 API 实现人脸识别功能</li><li>· 基于 ROS 框架编写机器人运行程序, 参与校内 RoboCup 比赛并获校三等奖</li></ul>	
OSTEP 操作系统内核实验	<a href="#">JinBridger/SEU-Operating-System-Labwork</a>
课程设计	
<ul style="list-style-type: none"><li>· 基于 xv6 内核添加系统调用、调度算法以及内存保护程序</li><li>· 根据论文实现了一个简单的 MapReduce 计算框架, 可以运行单词计数程序</li></ul>	
基于无人机平台的智能锁定稳定打击云台	
大学生创新创业项目	
<ul style="list-style-type: none"><li>· 在计算资源有限的平台 (NUC) 上采用神经网络以及物体检测算法搭建智能云台, 通过优化程序达到每秒 60 帧的检测速度</li><li>· 自行设计运动预测以及弹道计算算法, 并根据实验结果调节算法参数, 最终达到约 95% 的准确率。</li><li>· 最终产品参加 2023 RoboMaster 赛事并获得奖项, 项目后被学校推荐为省级项目</li></ul>	

期刊论文

[ 已录用 ] Optimal Harvest-then-Transmit Scheduling for Throughput Maximization in Time-varying RF Powered Systems	IEEE Journal of Selected Areas in Communications (CCF-A), 第三作者
---	--

竞赛奖项

ASC 世界大学生超级计算机竞赛 二等奖	2024
北京大学 HPCGame 高性能计算竞赛 三等奖	2023

社团活动

东南大学 Linux 社 (前微软学生俱乐部)	2023/08 – 至今
副社长	
<ul style="list-style-type: none"><li>· 作为协办社团协助举办北京大学第一届 HPCGame 赛事</li><li>· 合并微软学生俱乐部与 Linux 社, 整合学院社团资源</li><li>· 与华为鲲鹏众智计划进行对接, 协助参与鲲鹏社区生态建设</li></ul>	