

# 郑力铖

+86 189 1892 8753 ✉ [zhenglicheng@shu.edu.cn](mailto:zhenglicheng@shu.edu.cn) 🌐 [GitHub: SHUzheking](#) 📞 2035451658

## 🎓 教育经历

- |                         |           |
|-------------------------|-----------|
| • 上海大学 计算机工程与科学学院 人工智能系 | 2021.09-今 |
| GPA 85.3/100            |           |

## 💼 实习经历

数据开发实习生	辉羲智能 (上海) 有限公司	2024.07 - 2024.10
<ul style="list-style-type: none"><li>为数据闭环平台设计与开发 <b>Python</b> 工作流模块，并与数据库对接读取与存储数据。</li><li>微调多模态大模型提示词，实现更好的数据标注与挖掘。</li><li>开发了 <b>Python-Database</b> 接口，以管理存储在 <b>PostgreSQL</b> 和 <b>AWS</b> 中的大量数据。</li><li>使用 <b>C++</b> 和 <b>Pybind11</b> 加速文件 I/O 50% (JPG、PKL 和 PCD)。</li></ul>		
算法研究实习生	启数光轮科技 (上海) 有限公司	2023.12 - 2024.05
<ul style="list-style-type: none"><li>在自动驾驶场景下优化 <b>3DGS</b> 算法与参数，使之得到更好的渲染效果。<ul style="list-style-type: none"><li>参照 UC-NeRF 的全局曝光优化，移植到 3DGS 中优化多视角相机曝光带来的渲染裂纹。</li><li>将迭代次数减半后，保证指标地进行优化调参，减少训练时间，提高效率近 40%。</li></ul></li><li>参与 <b>Python</b> 开发自动化评测，全流程自动进行每周算法指标评测。</li><li>开发 <b>Dockerfile</b> 封装全流程环境，实现多服务器统一开发环境。</li><li>用 <b>Vue+Flask</b> 开发前后端，<b>Postgresql</b> 存储评测指标并进行实时读取和数据统计。</li></ul>		
科研实习	清华大学智能产业研究院	2023.05 - 2024.01
<ul style="list-style-type: none"><li><b>指导老师</b>: 赵昊教授、石永亮博士后。</li><li><b>项目题目</b>: Point-based Scene Warping for High-quality Neural Radiance Fields</li><li><b>项目概述</b>: 基于点云的方法，设计了一个映射函数来最小化神经辐射场的渲染空洞的问题，提高了整个三维重构的整体质量</li><li><b>项目开发</b>: 移植 <b>Point-NeRF</b> 代码到 <b>Nerfstudio</b> 框架中，并开展大量实验。</li></ul>		

## 👥 项目经历

校内科研	面向 NASICON 型电解质的描述符自动获取方法研究	2022.05 - 2023.03
<p><b>项目概述</b>: 利用文本挖掘方法，从小批量 NASICON 型固态电解质文献中，抽取描述符并以此构建模型进行训练，实现自动、高效地获取 NASICON 型固态电解质描述符。</p> <p><b>项目开发</b>: 使用 <b>Vue</b> 开发前端界面，后端开发使用 <b>Springboot</b> 与 <b>MySQL</b> 数据库进行通信。并使用 <b>Pytorch</b> 部署 <b>BERT</b> 算法用于论文处理，提取出的描述符使用 <b>Neo4j</b> 进行知识图谱的建构。</p> <p><b>负责部分</b>: 组员，负责前后端开发、数据库设计和管理、代码整合。有 <b>Python</b> 编写的脚本将数据发送给前端绘制。</p>		
团队项目	面向 RoboMaster 机器人的计算机视觉算法识别系统	2021.10 - 2022.12
<p><b>项目概述</b>: 通过部署在机器人云台上的工业相机的视频流，识别敌方机器人装甲板与能量机关，并发布目标坐标信息使云台锁定在识别中心。其效果类似于 自瞄外挂。</p> <p><b>项目开发</b>: 在 <b>Ubuntu</b> 上利用 <b>CUDA</b> 部署 <b>yolo</b> 网络进行识别，并通过卡尔曼滤波与弹道模型，预测运动轨迹以改善弹丸落点，实现精准打击。</p>		

**负责部分：**前一年时间担任组员，负责硬件管理与相机接口开发，了解 CUDA 部署部分代码；后半年任组长，有管理与培训经验。

## 🏆 获奖经历

- 
- 第二十一届全国大学生机器人大赛 RoboMaster 机甲大师超级对抗赛全国赛 三等奖 2022.08
  - 第三十五届上海市青少年科技创新大赛 计算机科学《基于图像识别技术识别简单乐谱并演奏》一等奖2020.04
  - 首届全球中学生人工智能交流展示会 《基于图像识别技术识别简单乐谱并演奏》 一等奖 2019.03
  - 上海市青少年机器人知识与实践比赛 智能驾驶项目 中学组 一等奖 2018.11/2019.11
  - 首届上海市青少年人工智能挑战赛 智能驾驶锦标赛 高中组 一等奖 2018.11

## ⚙️ 编程经验

- 
- 编程语言（熟悉）：C++、Python、HTML、CSS、MATLAB、 $\text{\LaTeX}$ ;
  - 编程语言（了解）：Vue、JavaScript、Java、SQL;
  - 工具（熟练）：Bash、Git;
  - 技术原理（了解）：C 编译原理、CUDA 编程、机器学习、深度学习.