

🎓 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 85.2/100 | |

🏢 实习经历

算法研究实习生	启数光轮科技(上海)有限公司	2023.12 - 2024.06
<ul style="list-style-type: none">在自动驾驶场景下优化 3DGS 算法与参数, 使之得到更好的渲染效果。参与 Python 开发自动化评测, 全流程自动进行每周算法指标评测。用 Vue+Flask 开发前后端, Postgresql 存储评测指标并进行实时读取和数据统计, 同时在线可视化。开发 Dockerfile 封装全流程环境, 实现多服务器统一开发环境。		
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">指导老师: 赵昊教授、石永亮博士后、武子睿博士。项目题目: Point-based Scene Warping for High-quality Neural Radiance Fields项目概述: 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项目开发: 移植 Point-NeRF 代码到 Nerfstudio 框架中, 并开展大量实验。		

👥 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
项目概述 : 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。		
项目开发 : 使用 Vue 开发前端界面, 后端开发使用 Springboot 与 MySQL 数据库进行通信。并使用 Pytorch 部署 BERT 算法用于论文处理, 提取出的描述符使用 Neo4j 进行知识图谱的建构。		
负责部分 : 组员, 负责前后端开发、数据库设计和管理、代码整合。有 Python 编写的脚本将数据发送给前端绘制。		
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
项目概述 : 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。		
项目开发 : 在 Ubuntu 上利用 CUDA 部署 yolo 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。		
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, \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.