

郑力铖

☎ +86 189 1892 8753 ✉ 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 84.7/100

👨‍💻 项目经历

校外科研	Point-based Scene Warping for High-quality Neural Radiance Fields	2023.05 - 至今
------	---	--------------

指导老师: 清华大学智能产业研究院: 赵昊教授、石永亮博士后。

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。

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。