# 陈晨

#### 参 教育背景

计算机工程,硕士(保研),计算机辅助诊断方向,**北京航空航天大学** 计算机科学与技术,学士,**太原理工大学** 

2019 - 2022

2015 - 2019

#### ₩ 工作经验

北航杭州创新研究院,大数据与工业智联网技术研究室,杭州

2022年1月-至今

1. 自研复合机器人开发调试 (浙江省重点研发项目, 1200 万经费)

机器人移动底盘 ROS 软件栈开发调试:应用于国家水稻分子育种中心与公安厅室外巡检项目

- 自研低成本复合机器人 (移动底盘 + 四轴机械臂), 打通全自动化实验室内仪器间液体传递流程;
- 完成传感器选型,独自开发、集成用于机器人控制的整体 ROS2 软件栈;
- 精定位算法优化,使用 PID 控制器引导机器人,实现室内定位精度小于 2cm (竞品二次定位精度 小于 5cm)、姿态精度小于 3° (竞品 6°),抓取精度小于 3cm;
- WEB 端机器人控制软件开发,实现地图管理及可视化、巡航、抓取、自动充电等功能。

室内语义地图构建与场景表示:面向具身智能应用。提升机器人对场景的感知与记忆能力

- 构建语义地图:ROS2 下开发调用 MMDetion3d+YOLO+Chroma 配合大模型进行检索 (静态障碍物 检出 >90%);
- 增强场景表示: 在 SLAM 中通过对动态障碍物进行 repaint, 在输入端减除人等常见动态障碍物, ATE(0.35->0.14), 5cm 下 Depth L1(3.53->2.87)。

基于大模型的机器人控制:为了降低机器人交互成本、提升任务的泛化性,通过 prompt 将机器人控制接口提供至 LLM。搭建整体工作流,LLM 根据用户语音输入对机器人的任务拆解与下发,实现 LLM 控制机器人对物体进行检索与抓取,特定物体抓取准确率 >95%。

2. 华为 Mindspore 算子开发及模型迁移

**数据增强算子开发**:独自完成图像与音频增强等十余个算子在 Mindspore 实现(Python 与 CPP 侧)。精度测试误差 <1% (部分 <1% )。性能测试 eager 下与标杆(torch)持平,pipeline 下优于标杆(部分 >50%)。

**TBE 算子开发**:基于华为自研 Ascend 硬件实现 Mindspore 上部分算子在 NPU 上的实现,对上层 Python 与 CPP 提供调用接口,测试不同 shape、dtype,正向、反向精度。

3. 结合领域知识的多模态视觉数据乳腺癌辅助诊断

基于先验知识的乳腺癌超声分类: 乳腺癌 (造影视频 + 超声图像) 数据集规模小、类别不平衡,设计注意力模块约束模型学习医生在时间和空间的关注区域。baseline 上准确率 +6.98%,敏感度 +18.6%。时间注意力模块: 学习医生时间维度注意力 (+2.16%)。特征注意力模块: 先验知识特征融合 (+3.58%)。基于多模态数据的乳腺癌病灶分割: 针对造影视频下病灶标注难、样本少,结合医生领域知识(时间维度与成像方式的特征差异),基于 TransUNet 设计了一个迭代训练的、多模态互助的分割模型。包括迭代训练模式和边缘提取模块、图像与视频分割 Dice 分数分别提升 5.7%&11.89%、5.76%&1.02%。

## ☎ 论文与开源项目

- C. Chen, Y. Wang, J. Niu et al. Domain Knowledge Powered Deep Learning for Breast Cancer Diagnosis Based on Contrast-Enhanced Ultrasound Videos[J]. IEEE Transactions on Medical Imaging, 2021.
- X. Xie, C. Chen (co-first author) . IMAN: An Iterative Mutual-Aid Network for Breast Lesion Segmentation on Multi-modal Ultrasound Images[C]. 2023 IEEE International Conference on Bioinformatics and Biomedicine.
- Mindspore

### ♡ 技能与奖项

编程语言: Python > C++ > Javascript | 平台: Linux、ROS 深度学习框架:熟悉 Pytorch、了解 Mindspore、Paddle Paddle

奖项:国家奖学金、校长奖学金、校友奖学金、美国大学生数学建模一等奖 (8%)