


 年龄: 27 岁  
 籍贯: 海南省海口市/当前位置: 德国慕尼黑  
 电话: 18811372998(中国)/(+49)15237248506(德国)  
 邮箱: Lin-Gaoyuan@outlook.com



## 教育背景

<b>2020.10 至今</b> 平均成绩: 2.4/1.0 -主修课程- Computer Vision, 机器学习, 数据分析, 电池存储技术, 电池系统技术, 电动机原理, 锂电池生产原理等 -学期论文- Estimation and Optimization of Depth Uncertainty for Bundle Adjustment in Dynamic Environments	<b>慕尼黑工业大学(德国)</b>	<b>车辆工程/硕士</b>
<b>2015.9-2019.8</b> 平均成绩: 81.40/100 -主修课程- 汽车学、汽车构造、电动汽车原理、功率电子原理、控制原理、工程热力学、理论力学、材料力学等 -荣誉/奖项- 北京理工三等奖学金	<b>北京理工大学</b>	<b>车辆工程/本科</b>
<b>2018.10-2019.8</b> 平均成绩: 2.4/1.0 -主修课程- 工程热力学, 传热学, 控制原理, 工程材料学 -本科论文- Modelling of the Microstructural Evolution of a Material During the Semi-Solid Forming	<b>达姆施塔特工业大学(德国)</b>	<b>机械工程/本科交换</b>

## 项目/科研经验

<b>2024.5-2024.11</b> -结合使用 Transformer 网络和 NeRF 原理对室外驾驶场景进行重建和预测图片生成。 -采用一些 Anti-Aliasing 模块和优化后的 NeRF 采样方法改善渲染质量。 -构造一个初步的结合 CLIP 特征和 NeRF 原理的针对室外场景的渲染模型。 -结果展示在: <a href="https://github.com/TumLinGaoyuan/Master_thesis_result_LinGaoyuan">https://github.com/TumLinGaoyuan/Master_thesis_result_LinGaoyuan</a>	<b>硕士毕业论文</b>
<b>2023.9-2024.3</b> -使用 Neus 和 NeRF 的原理对图片的每个 pixel 点进行深度值的预测并对深度不确定度进行优化。 -结合使用 Diffusion 模型和 NeRF 对场景中的动态物体(汽车)进行渲染。 -参与一个完整的位姿优化+渲染框架的构建,	<b>硕士学期论文</b>
<b>2023.6-2023.7</b> -使用 Matlab, 根据经典的视觉原理和特征点提取和匹配算法基于 360°连续照片对场景中物体生成点云模型。 -根据点云模型使用简单的 3 维立方体代表场景中的物体从而实现场景重构。	<b>基于 360°连续照片的 3D 场景模型重建</b>
<b>2022.6-2022.7</b> -应用基于 OCT 数据和其他激光焊接工艺参数的机器学习算法来预测焊接深度。	<b>Depth's prediction in laser welding</b>

## 技能

-外语:英语&德语  
-编程语言: Python, Matlab  
-其他软件: Abaqus(有限元)、CAD  
-相关科研知识: Pytorch, 机器学习模型(FC, CNN, RNN, SVR 等), Transformer 模型, NeRF 及其后续变体模型, GAN 模型, Diffusion 模型, Computer Vision 相关理论

## 自我介绍

-自学能力强, 有很好的独立工作和团队协助能力, 擅长适应新环境, 不错的人际交往能力, 性格乐观积极向上, 情绪稳定理智