

谢字希

乐于总结，乐于开源

<https://github.com/XieZixiUSTC/code1024>

百度

笔试：

1. flops,parameter 计算，
2. BN 的原理，在 channel 上做归一化，正向和反向，推导，
3. 求解一个多项式的根，用牛顿迭代，或者二分

面试：

4. 目标检测中，one to one /one to multiple label 的理解
5. 最新 transformer，vit swin deter pixl2seq 等文献
6. 检测+分割组合，开放题目

腾讯

笔试：

1. 3sum 问题 具体见力扣总结终极版

面试：

2. Pooling 反向传播，怎么反向
3. 领域最新进展

阿里

笔试：

1. 二分法，怎么完成作业

面试：

2. Squeeze,shuffle,mobile net 等区别
3. 领域最新进展，看什么文献

华为

笔试：

1. Dfs,岛屿周长

面试：

2. 随机森林
3. Kmeans

美团

笔试：

1. 判断两个矩形相交
2. 判断 ipv4 ipv6
3. 链表排序
4. 最长子序列

面试：

5. 语义分割的综述

大疆

笔试：

1. 没有

面试：

2. 目标检测发展，yolo 系列优缺点

荣耀

笔试：

1. 字符串对齐 贪心
2. 怎么买商品最划算 排序

面试：

3. Ransac
4. 交叉熵求导

Vivo

笔试：

1. 没有

面试：

2. 对领域内的看法，怎么构建一个平台

文远知行

笔试：

1. 盛水最多的容器 双指针

面试：

2. Sift hog orb 算子，四个不变性

小马

笔试：

1. 矩阵里面找等腰直角三角形+条件，先找角度
2. 判断点是否在三角形里面 叉乘
3. 重叠矩形面积 线段树+list<pair<left,right>> my_list
4. 双映射，哈希+递归

面试：

5. 三维重建方向

小鹏

笔试：

1. 手写矩阵乘法

面试：

2. 左值 右值区别
3. 大的目标该怎么检测

元戎

笔试：

1. 相机 3d 转 2d
2. 链表相加+栈

面试:

3. 语义分割 segnet index

Autox

笔试:

1. 相三通道转一维数组
2. 链表相加+栈

面试:

3. 语义分割 segnet index

每日优鲜

笔试:

1. 两个栈实现一个队列

面试:

2. 怎么判断 GPU 是否在?

深兰科技

笔试:

没有

面试:

3. Resnet 系列

云天励飞

笔试:

1. 全排列
2. Sigmoid+relu 反向传播
3. 两个队列实现一个栈

面试:

4. Conv fc flops 计算
5. lcp 点云匹配
6. Sift orb canny 算子

Fiture

笔试：

1. Kmeans+单例模式
2. Iou+nms

面试：

3. 权重初始化方法
4. Sota 目标检测算法
5. 传统算子

Shein

笔试：

面试：

1. 无监督学习

Anker

笔试：

面试：

1. 卷积核为啥是奇数 中心+padding
2. 几个算子
3. One to one one to multiple centerloss+iou positive negative

CVTE

笔试：

面试：

1. 三维重建的

平安

笔试:

面试:

1. YOLO 系列
2. 小目标解决

顺丰

笔试:

面试:

1. Int18 32
2. Cv-8uc3
3. Gpu 加速原理
4. Tensorrt 加速原理
5. Rmsp adam 区别 remsp+momenta+bias correction

酷狗

笔试:

面试:

deeplab 系列优缺点