张义飞

电话: +86 13032883129

邮箱: flynn.zhang@foxmail.com DOB: 20/01/97 博客: https://blog.simplenaive.cn Chengdu, China

Github: https://github.com/Yidadaa

教育背景

硕士, 电子科技大学 2018.09 - 2021.06 计算机科学与工程学院, 计算机科学专业

学士, 电子科技大学 2014.09 - 2018.06

英才实验学院(工科试验班), 计算机科学专业

荣誉 & 奖项

研究生二等学业奖学金2019.10OPPO AI 挑战赛人像分割任务 决赛优秀奖2019.04OPPO AI 挑战赛人像分割任务 复赛第一名2019.03研究生一等学业奖学金2018.10美国大学生数学建模竞赛 H 奖2017.02

实习 & 研究经历

▶ 三维重建以及点云传输算法 @ 腾讯 Robotics X

from 2019.11

- 主要负责调研三维重建算法,以及解决动态场景下三维重建算法的可用性。
- 前期优化 Elastic Fusion 重建算法,使用 C++ 为其编写 RealSense 驱动,同时负责 VoxBlox 重建算法与 ORB-SLAM 的对接,使用 C++ 编写 ROS 接口,并调研各种数据传输算法的性能优劣。
- 随后基于 Elastic Fusion 重建算法,配合实时动态标定算法,实现 VR 环境下的机器臂遥操作,主要负责开发从重建端到展示端的点云数据传输以及点云渲染算法,并对其实时性、丢包率等性能设计实验进行验证。

▶ 基于 Unity 虚拟环境和强化学习的机械臂控制算法 @ 毕业设计

2017.10 - 2018.06

- 强化学习算法在机械智能控制中愈发重要,然而强化学习算法往往需要在训练阶段通过大量地 exploration 与环境交互取得数据来优化策略,这种训练策略将会在真实世界带来极高的时间和物料成本,本文提出了一种架构,可以使得现有强化学习模型可以实时与 Unity 中的虚拟环境交互并获取训练数据,为迁移至真实环境提供预训练基础。
- 主要工作如下: 1) 构建 Unity 运行时和 Python 运行时的中间层,使得使用 Tensorflow 和 Pytorch 的构建的深度 学习模型可以与 Unity 虚拟环境交互; 2) 实现了强化学习中经典的 PPO 算法,并分别在二维和三维环境中设计对 应的任务来验证算法和中间层的可用性; 3) 基于本文提出的架构,探讨了多线程以及离屏和低分辨率渲染等手段对 强化学习训练任务的加速能力。

▶ 前端开发实习生 @ 百度

2016.12 - 2017.05

- 主要负责百度凤巢的广告智能推荐系统的开发,参与了相关需求的正式上线和后续维护的整套流程,工作期间通过与其他部门紧密合作,对 Bug 迅速响应,并产出可维护强的、健壮的工程代码。
- 关键字: 中型团队合作、大型项目开发经验、React & Redux

开源项目 & 编程能力

github.com/Yidadaa/Pytorch-Video-Classification, (Python / Pytorch) ≈ 500 lines	2019.04
基于 CNN-RNN 架构的视频动作分类网络,在 UCF101 上达到 80% 的准确率。	
github.com/Yidadaa/Satellite-Imagery-Segmantation-Deeplab, (Python / Pytorch) ≈ 1000 lines	2019.05
阿里天池比赛代码,使用 Deeplaby3 对超大卫星图做分割。	
github.com/Yidadaa/Parallel-Programming-On-GPU, (CUDA / C++) ≈ 200 lines	2018.11
使用 CUDA 加速 n-body 模拟程序,加速比达到 3000。	
github.com/Yidadaa/Captcha-Deep-Learning, (Python / Keras / Tensorflow) ≈ 500 lines	2018.01
搭建端到端的验证码识别网络,分别使用 Keras 和 Tensorflow 实现,在测试集上达到 98% 的准确率。	
github.com/Yidadaa/OPPO-Human-Segmentation, (C++ / Dart) ≈ 1000 lines	2019.03
OPPO AI 挑战赛 Demo 源码,将人像语义分割网络经过腾讯开源的 ncnn 框架转换后部署到移动端。	
github.com/Yidadaa/HUAWEI-Codecraft-2019, (C++) ≈ 1000 lines	2019.05
华为软件精英挑战赛代码,车辆路径智能规划,包含完整的单元测试,严格遵循 Google C++ Style Guide 规范。	