张家宾

yolumia
□ 个人主页 https://yolumia.github.io/

当 26岁 ♀ 男 ☆ 籍贯:河南

□ 期望职位:算法、开发



教育经历

南京邮电大学 2021.09 - 2024.06

电子信息 硕士 自动化学院、人工智能学院 担任班长 成绩排名:3/24

相关专业课程:深度学习理论与应用、图像分析与理解、Matlab与仿真、智能计算理论与应用、智能控制

河南科技大学 2015.09 - 2019.06

物联网工程 本科 信息工程学院 担任河南科技大学机器人创新实验室 主席

在校荣誉:科大之星(校最高荣誉)、优秀毕业生、优秀团员、文明学生、校奖学金、市级三好学生

个人简介

- 1. 具备良好的C和Python编程能力、软件开发能力、英文读写能力、算法设计与数学建模能力;
- 2. 了解单片机、物联网、传感器等嵌入式技术,为阿里云IoT生态合作伙伴;
- 3. 了解深度学习框架PyTorch,了解ResNet、LLM、Transformer等模型,为中国人工智能学会学生会员;
- 4. 研究方向为:鲁棒联邦学习、类不平衡学习、智能驾驶轨迹预测;
- 5. B站UP"<u>技术宅学长</u>",粉丝6k+。CSDN博客"<u>技术宅学长</u>",累计访问量7w+,多篇博客被【CSDN月度精选】、【CSDN每天值得看】、【华为云开发者联盟】、【GitCode 开源社区】等栏目收录;
- 6. 本硕期间长期担任学生干部,具备良好的组织能力与执行力、沟通能力;

竞赛获奖

- 1. 全国大学生电子设计竞赛 全国一等奖
- 2. 全国大学生机器人大赛RoboMaster 全国二等奖
- 3. 中国工程机器人大赛 全国三等奖
- 4. 全国大学生数学建模竞赛 省一等奖
- 5. 河南省大学生机器人大赛 省一等奖
- 6. 中国"互联网+"大学生创新创业大赛省一等奖
- 7. "挑战杯"大学生课外学术科技作品竞赛 省一等奖

学术成果

- 1. 学生1作:基于协同网络与度量学习的标签噪声鲁棒联邦学习方法. 计算机科学. 2024. (CCF-B期刊);
- 2. 学生1作:基于自步学习与邻接矩阵的标签噪声鲁棒联邦学习方法:202310741144.1(发明专利公开);
- 3. 学生2作:一种自动解魔方装置:ZL201810135730.0(发明专利授权)。
- 4. 学生3作: Multi-stage Feature Interaction Network for Masked Visible-thermal Person Re-identification. **CCDC2023** 会议论文;

项目经历

1. 【联邦学习、标签噪声】硕士课题1:基于协同网络与度量学习的标签噪声鲁棒联邦学习方法

项目背景:联邦学习是一种解决**数据孤岛的分布式机器学习技术**,但是由于客户端标注水平差异,会出现较大的标签质量问题。

项目介绍:设计客户端互评分机制筛选较为干净客户端;设计联邦-协同机制,设计联邦-协同网络三元组损失提升对噪声数据鉴别能力与提升模型鲁棒性。在CIFAR-10/100数据集上实验表明本方法优于最先进的Fed-Corr方法。

项目基金:**国家自然科学基金**(62076139);**之江实验室开放课题**(2021KF0AB05);未来网络科研基金项目(FNSRFP-2021-YB-15);南京邮电大学1311人才计划。

相关成果:1篇**CCF-B期刊论文**(关键词:**鲁棒联邦学习,标签噪声,协同网络,度量学习**),公开发明专利1项。

2.【联邦学习、类不平衡】硕士课题2:类不平衡场景下的标签噪声鲁棒联邦学习方法

项目背景:联邦学习中不仅存在标签质量问题,同时也常常伴随类不平衡的问题。目前旨在同时解决标签质量问题与类不平衡问题的 研究较少。

项目介绍:1)在类不平衡场景中,提出基于损失度量的高斯混合模型噪声客户端识别方法;2)对噪声标签的样本,提出基于协同网络的软标签方法;3)基于知识蒸馏与度量学习的联邦聚合函数设计;4)在广泛使用的医学图像数据集ISIC2019和传统机器学习数据集CIFAR-10数据集上的实验证明了相对于最先进的FedNoRo方法的优越性。

相关成果:计划投一篇A会/刊论文。

3. 【轨迹预测、GLM】智能驾驶大模型TransGLM

项目介绍:本项目旨在将通用预训练语言模型(GLM)应用于智能驾驶领域,具体为车辆轨迹预测。目标是利用GLM的强大自回归 能力,提高车辆轨迹预测的准确性和效率。

工作内容:1)对Argovserse2数据集进行预处理,采用Deepspeed框架来建立分布式训练环境;2)从Argovserse2数据集中提取

多模态数据,并按照空间维度和时序先后进行处理和特征提取;3)将GLM模型应用到项目中,以利用GLM自回归能力实现轨迹预测;4)设计attention_mask和position_ids的计算方式,以优化模型的性能;5)设计车辆预测与实际之间的交叉熵损失函数;6)编写代码来计算ADE(平均位移误差)和FDE(最终位移误差)等验证指标;7)在项目开发过程中,积累宝贵经验,总结踩过的坑,并记录试验结果。

项目成果:为GLM应用在轨迹预测任务上提供了新的思路,计划投一篇A会/刊论文。

4. 【图像处理、嵌入式】电赛国一作品:滚球控制系统

项目说明:通过电机控制平板倾斜,使直径2.5cm的小球在65cm*65cm的光滑平板上依照任务要求进行定点、指定路线滚动。

项目介绍:主控为STM32F103单片机,使用带FIFO缓存的OV7725摄像头采集图像,设计并编程实现环境适应二值化方法与小球位置识别算法,在3.5寸MCU电阻屏模块上实时显示小球运动轨迹。设计人机交互逻辑,通过按键设置运动路线等参数。使用PID控制算法控制步进电机,使小球在平板上满分完成电赛所有任务要求。

演示视频: https://www.bilibili.com/video/BV1FW411G7wu/

5. 【嵌入式、机械设计】Robomaster机器人设计

项目介绍:全国大学生机器人大赛RoboMaster是中国最具影响力的机器人项目,是全球独创的机器人竞技平台。本人以及团队共同设计了步兵机器人、英雄机器人、轰炸无人机以及基地和补给站。本人主要负责步兵机器人、补给站机器人的代码调试开发、机械设计与组装,担任步兵操作手。步兵机器人使用无刷电机驱动麦克纳姆轮进行移动,使用二维云台子弹发射机构,通过云台上的无线图传实现远程遥控战斗。

项目成果:全国大学生机器人大赛Robomaster机甲大师全国总决赛二等奖。

6. 【OpenCV、QT软件开发】智能还原魔方机器人

工作内容:设计传送带+六轴步进电机的还原魔方机器人机械结构;使用QT编写PC端上位机,基于OpenCV调用多摄像头对魔方进行图像采集与识别魔方色块分布,完成CFOP魔方还原算法的C语言实现;计算机采用USART与下位机进行通信;下位机采用两个STM32F103C8T6单片机协同控制13个步进电机完成全自动魔方还原。平均还原魔方用时2.5秒。

相关成果:授权发明专利1项,河南省大学生机器人大赛人工智能创新设计二等奖。

演示视频: https://www.bilibili.com/video/BV1aW411d7SC/

7. 【嵌入式、硬件设计】挑战杯、互联网+大赛省一项目:电脉冲触摸式盲文电子阅读器

项目介绍: 软件部分实现汉字转盲文:利用GB2312编码中汉字的机内码编码规律,在STM32单片机上实现汉字转拼音再转盲文的 转换算法;硬件部分:电脉冲升压电路设计,电脉冲触摸电极设计。该项目致力于解决盲人群体阅读困难的问题,受到了河南省盲人 按摩协会副会长、市盲协主席马自立先生的高度评价。

项目基金: SRTP(大学生研究训练计划)

相关成果: 发表1篇省刊论文、挑战杯省一等奖、互联网+大赛省一等奖。

8. 【Android开发、计算机网络】校园网登录助手APP

项目背景:学校的校园网认证需要打开网页手动输入账号密码进行登录,且校园网不稳定容易掉线,服务器掉线后登录操作繁琐。

项目介绍:使用Python、Java等语言开发,通过抓包分析校园网认证方式,采用get请求的方式实现校园网认证。项目在Windows/Linux/Android/iOS/iPad OS/Mac OS等主流平台上实现一键登录校园网,在Windows和Linux上实现掉线自动重连功能。撰写相关教程为其他高校的同学提供了参考。软件服务数万在校大学生,开源并持续维护中。

项目地址:https://github.com/Yolumia/NJUPT-NETWORK

实习经历

中科逆商(南京智能计算中心) 研发部 算法开发实习

2023.10 - 至今

南京智能计算中心是全国首批9家建设的国家新一代人工智能公共算力开放创新平台之一,也是江苏省唯一一家、长三角地区算力规模最大、计算能力最强的智算中心。

实习主要工作:

- 1. 与清华KEG实验室、中科院的导师一起完成大模型算法的开发与优化验证、测试,项目为智能驾驶大模型TransGLM;
- 2. 基于国产AI芯片完成模型移植和部署(主要针对寒武纪);
- 3. 整理开发验证测试相关技术文档。

媒体采访与报道

- 大河报:54青年特别策划
- 各阳网、洛阳晚报:河南科技大学"幻影战队"和它的秘密武器
- 河南科技大学校报: 机器人创新实验室采访录
- **河南科技大学团委**:星耀河科大,创新即迸发!
- 河南科技大学学声传媒:科大才子合辑||风度翩翩尽是朝气少年