

Haozheng Lin



Anschrift: Lillweg 13, 80939 München
Telefon: +49 1625646803
E-Mail: linhaozheng@yahoo.com
Sprachen: Deutsch und Englisch
Github: https://github.com/heizie/example_code

Berufliche Erfahrung

- 09.2018 – 10.2020 Werkstudent bei Bleenco GmbH
Meine Aufgaben waren:
- Teilnahme am Projekt zur Überwachung der PSA-Bekleidung; Beitrag zu den Entwicklungs-Schwerpunkten
 - Klassische Algorithmen im Bereich Computer-Vision (Deep-Learning-basiert) implementieren, modifiziert, und in einem Docker-Container gekapselt
- Eigenständiges Projekt:
- Entwicklung eines Lablingswerkzeugs zur Erleichterung der Arbeit mit mobilen Geräten

Ausbildung

- 09.2018 – 10.2021 Master Maschinenwesen
(Regelungstechnik und Computer Vision)
An der Technische Universität München
- 09.2014 – 09.2018 Bachelor Maschinenbau (Elektromobilität)
An der Technische Universität Bergakademie Freiberg
- 09.2010 – 08.2014 Bachelor Germanistik
An der Zengcheng Südchinesische Normale Universität

Projekt-Erfahrung

- 04.2021 – 10.2021 **Masterarbeit:** Instanzsegmentierung zur Anwendung auf deformierbare lineare Objekte (**Note: 1,3**)
- Entwicklung von Anker-Relevanten-Modulen für den 4-dimensionalen RoI-Transformer von Grund auf
 - Aufbau von angenommenen Modellen entsprechend

den Fehlerfällen und Einsatz der Optimierung in Bezug auf den Anwendungsszenario

- Entwurf und Verwaltung von Datensätzen; Schnelle Implementierung und Fehleranalyse von verschiedenen State-of-the-Art-Modellen als Grundlage
- Pytorch basierte Detectron 2 und MMDetection werden verwendet

04.2020 – 11.2020

Semesterarbeit: Bildbasiertes Tracking von Instrumenten eines laparoskopischen Manipulatorsystems

- Aufbau einer echtzeitigen U-Net-basierten Modell zur Erkennung der Pose von medizinischen Instrumenten
- Deren Unterstützungsalgorithmen beschleunigen
- Modells auf FP16 mit TensorRT transformieren und durch ein C++-Skript geladen
- Geschwindigkeit: von 8,7 fps auf 44 fps optimiert
- Genauigkeit: 25 % weniger Pixelfehler und etwa 10 % höhere Recall- und Präzisionsrate
- Versuchsmäßige Sensorfusion für eine 3D-Rekonstruktion
- Tensorflow und TensorRT (C++) werden verwendet

08.2020

Praktikum: Autonomous Applications (Note: 1,7)

- ROS-basiertes Projekt
- Trajektorie verfolgen mit PID und simulierten Lidar-Daten
- Unfallvermeidung durch Geschwindigkeit in normale Richtung zur Verhinderung

Kenntnisse

Software:	Python, C++, Matlab Tensorflow, Pytorch, MMDetection, Detectron2, TensorRt Docker, Solidworks
Sprachen:	Deutsch fließend in Wort und Schrift Englisch fließend in Wort und Schrift Chinesische-Muttersprache
Sonstige:	Führerschein Klasse B

Interessen

Hobbys	Mikrokontroller programmieren (ESP8266, Arduino), 3D Printer, FPV (Drohnen)
--------	--