



林浩正

+86 13724158581, +49 1625646803 linhaozheng@yahoo.com 慕尼黑
lhzhvip
1991-09 男 广东广州



个人总结

- 在德国留学近8年，毕业于QS排名前50大学
- 有两年在当地IT公司实习经验，了解公司开发代码的流程和需求
- 有良好的团队沟通的技巧和经验，抗压能力强，习惯独立思考
- 迅速的技术学习过程得益于良好的自主学习方式
- 不惧失败，在技术迭代过程中勇于尝试新事物
- 在每段实习过程和学校项目磨炼出扎实的代码风格

教育经历

弗莱贝格工业大学 TU Bergakademie Freiberg

2014.09 - 2018.09

机械制造（电机）本科

德国弗莱贝格

慕尼黑工业大学 TU Munich

2018.09 - 2021.09

机械制造（自动化及图像处理）硕士

慕尼黑

重点项目：

1. 毕业论文：机械臂系统中对线缆基于二维数据的点云分割（分数：1.3 of 5 1分满分）
 - 基于Python
 - 在三个月内进行数据收集，复现并测试至少3种实例分割的SotA，对比并分析检测失效的原因
 - 在Detectron2复现CenterMask系列神经网络的训练和推理框架
 - 在MMDetection框架（基于Pytorch）从复现Swin Transformer+HTC等模块
 - 从零搭建RoI Transformer，使框架适应5维旋转框架，COCO格式的DataLoader和Evaluator等pipeline流程
 - 由于SotA并不能满足任务的需求，论文提出数种实验，并提供解决问题的夯实基础
2. 学期论文：在腹腔镜操纵系统中对器械基于神经网络的图像追踪（分数：2.0 of 5 1分满分）
 - 基于Python 及 C++
 - 独立搭建基于Tensorflow的U-Net变体训练框架及其DataLoader
 - 该U-Net变体可实时检测多个手术仪器的5特征点及整体结构
 - 独立搭建基于TensorRT的推理框架，实现该网络在Windows系统的实时推理
 - 速度优化：经过速度优化（TensorRT），从原文的8.7fps提升至44fps
 - 精度优化：经过算法框架优化，对比原文像素误差减少25%，召回率和精确率均提高约10%
 - 尝试基于2D结果进行3D重构
3. 无人驾驶模拟实验（分数 1.7/5 1分满分）：
 - 基于ROS系统, C++
 - 在提供的2D模拟环境内，利用PID并结合Lidar数据，使小车跟随轨迹
 - 计算垂直速度，预测碰撞事件

实习经历

Wafios AG

2017.10 - 2018.04

本科论文实习

德国罗伊特林根

利用两种方法分析电机带噪声的扭矩数据

1. 利用基础FIR滤波，分析扭矩曲线局部最值
2. 利用Tensorflow 1训练神经网络，用于拟合数据曲线，从而获知曲线局部最值

Bleenco GmbH

2018.10 - 2020.10

实习生

慕尼黑

主要工作：

1. 参与个人防护设备佩戴监控项目，分析该项目技术着重开发点，组织注释团队协助数据收集
2. 复现顶会文章，并封装到虚拟环境容器（Docker），另根据要求，对程序进行调整

个人项目：

1. 经与上级沟通个人想法后，独立开发用于提取训练数据集注释蒙版工具。使数据注释可仅用移动设备完成，从而提高注释精度和减轻注释人员手腕腱鞘压力

技能/证书及其他

- 技能：Python, C++, Matlab, Tensorflow 1/2, Detectron 2, mmlab, Docker, TensorRT, Solidworks, Home Assistant
- 语言：英语流利，德语流利，粤语
- 兴趣爱好：单片机开发（ESP8266, CC2530及Arduino），3D打印，穿越机