

蒋奕宸

籍贯：湖南省衡阳市 年龄：21 政治面貌：共青团员
电话：13396489782 Email: jiangycworking@foxmail.com

教育背景

2021.09-至今	清华大学	海洋技术与工程	资源与环境
2017.09-2021.07	中国石油大学（华东）	海洋空间信息学院	电子信息工程

主修课程

硕士期间：数学建模、飞行器控制、流体动力学等 GPA 3.44/4
本科期间：数字信号处理，数字图像处理、信号与系统、模式识别等 GPA 3.5/5

科研与竞赛经历

● 百度网盘摩尔纹去除挑战赛

主要工作：

- 摩尔纹伪影以各种形状和颜色出现，严重降低了捕获图像的质量，使用 paddle 框架重现了 MBCNN(CVPR 2020) 网络和 WDnet (ECCV2020)。

收获：

- A 榜 41/300 名，修改了 MBCNN 的网络结构，编码能力和对深度学习网络的理解得到了提高。

● DCIC2021——AI 轨迹预测保护海洋活动安全

主要工作：

- 用 Lightgbm 分别训练一个经度模型和一个纬度模型，用风和水流的东向分量来预测轨迹在经度方向上的变化，用风和水流的北向分量来预测轨迹在纬度方向上的变化，

收获：

- B 榜排名 13/73，能够较好的根据风场与水流速度预测人员落水轨迹。

● 基于 YOLO v5 的船舶图像中多尺度目标检测的研究

主要工作：

- 港口摄像头捕捉到的船舶存在尺度不变性问题。在这项研究中，在 YOLO v5 的基础上，修改了特征提取网络，并添加了多分支卷积层，从而改变了感受野。

收获：

- 针对目标检测的多尺度问题设计了一种新的特征网络。这样的创新虽然很小，但加强了对多尺度目标检测的理解，提升了 YOLO v5 的多尺度检测能力。

● 基于 ROS 的 Laser SLAM 避障小车

主要工作：

- 本使用笔记本电脑作为上位机，接收雷达信号，向微控制器单元（MCU）发送信号，控制车辆自动避障。

收获：

- 学习了 Linux、ROS、PCB 设计和 stm32 单片机，了解一些激光 SLAM 算法，并能够从项目选型到零件购买、项目实施全流程独立完成一个项目。

获奖情况

- 山东省机器人竞赛一等奖、全国数学竞赛二等奖等；
- 中国石油大学（华东）综合优秀奖学金、突出成绩奖学金、文体特长奖学金；
- 中国石油大学优秀共青团干部；
- 清华大学深研院职业规划大赛三等奖；

技能特长

- 个人介绍：对于新鲜事物拥有好奇心，具有强烈的进取心，有较强的工作责任心和团队合作精神；
- 团队能力：具有团队组建与扩充经验，协调组内分工；
- 编程能力：熟悉 C++/Python 编程，熟悉 pytorch/paddle 深度学习框架；