



汤焱

同济大学

期望城市：上海

求职意向：算法工程师

+86 - 15821062024

yantang.tj@gmail.com

github.com/kenanking

https://kenanking.github.io

教育经历

同济大学 博士 测绘科学与技术

2022.09 - 至今

- 获 2022 年博士研究生国家奖学金

同济大学 学士 测绘工程

2018.09 - 2022.07

- 绩点：4.73/5.0 (排名前 5%)
- 担任学院学生会办公室负责人
- 多次获得本科生奖学金，获多项测绘学科竞赛特等奖
- 获 2022 年同济大学优秀毕业生

项目经历

路沿相机超轻量级车牌识别系统开发

负责人

2022.09 - 至今

- 基于低成本、低功耗的 RV1106 芯片，实现超轻量级的车牌识别系统。
- 使用 C 完成模型部署，包括车牌检测、关键点定位、字符识别等模型。使用 Python，基于 OpenCV、PyTorch、TensorFlow 等图像处理、深度学习库完成数据标注、模型设计、训练和评估。
- 系统优化，包括图像切片识别逻辑、基于图像的车牌距离估计（使用 PnP 算法）等算法实现。
- 在复杂低位道路停车场景下，实现 99.23% 的整体识别准确率。
- 多点 dToF 智能感知。

SAR 目标识别

负责人

2024.05 - 至今

- 针对小样本和分布外泛化问题，基于 YOLOv8 设计 SAR 目标检测模型。
- 引入少样本学习技术，提升模型在复杂场景下的泛化能力。

发表论文

2025 “Through-Wall Human Activity Recognition with Compact MIMO Ultra-Wideband Radar”, *IEEE Internet of Things Journal*.

2024 “Ultra-Lightweight ALPR System for Microcontrollers: A Cost-Effective and Energy-Efficient Solution”, *IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems*.

“Style Reconstruction-Driven Networks for Occlusion-aware License Plate Recognition”, *IEEE Transactions on Circuits and Systems for Video Technology*.

“A CFAR-Enhanced Ship Detector for SAR Images Based on YOLOv5s”, *Remote Sensing*.

2021 “结合行驶场景语义的轨迹-路网实时匹配方法”，测绘学报。

专业技能

- 语言：英语（CET-6，流利读写与口语）
- 开发工具：Python、C、C++、JavaScript 等
- 框架：PyTorch、TensorFlow、OpenCV 等
- 相关课程：数字图像处理、摄影测量、误差理论与测量平差、图像理解与计算机视觉