孟繁鹏 Meng



教育经历

华中科技大学 2019年09月 - 2023年06月

自动化 本科 人工智能与自动化学院

中国 湖北省 武汉市

GPA: 3.62/4.00 荣誉: 校优秀共青团员(2021,2020),自强奖学金、科技创新奖学金(2020) 剑桥大学

2021年07月 - 2021年09月

人工智能 计算机科学学院

英格兰 剑桥郡 剑桥市

暑期交流生, Pietro Lio教授指导。

研究经历

基于视觉的深度估计算法研究

2021年09月 - 至今 中国 湖北省 武汉市

本科研究助理 主要研究基于视觉的深度估计算法, 王兴刚副教授指导。

阅读基于视觉的深度估计算法相关综述文件并总结研究计划。

实习经历

苏州挚途科技有限公司

2021年07月 - 2021年09月

中国 江苏省 苏州市

算法工程实习生 AI技术开发部

主要负责基于视觉的SLAM建图算法开发。

参与SLAM算法改进,在特征点和描述子提取时引入GCN算法,提高了特征点匹配的速度;

完成3D语义地图构建,引入PSPNet算法对视觉图像进行语义分割,并结合RGB-D相机数据,使用PCL点云库构造带有语义 信息的三维点云地图。

长春一东离合器股份有限公司苏州研发中心

2021年01月 - 2021年03月

软件工程实习生 软件开发部

主要负责嵌入式软件开发,控制系统的开发和算法设计。

参与智能离合器软硬件开发和测试流程管理,采用快速应用开发(RAD、V-模型)模式;

参与智能离合器项目开发和测试,使用Simulink完成CPD模块(计算离合器状态,以及踏板的位置和动作信息)设计,使用MESA-C标准生成代码,烧写至CCU(离合器控制单元),并使用INCA完成CPD模块测试和整车标定。

项目经历

复杂环境下的目标跟踪机器人

2021年07月 - 2021年09月

算法工程师

英格兰 剑桥郡 剑桥市

本项目致力于在多人环境下实现对单一行人的跟踪。在带有RGB-D相机和ROS系统的硬件平台上,实现了多人条件下的目标识别和选择,以及对单一目标的追踪。

引入SiamPRN算法在视觉图像中进行单目标跟踪,并采用PID算法进行三维距离控制。

设计丢失目标的补救算法,对目标提取特征向量并进行相似度比较来重新找回丢失的目标,提高了系统的鲁棒性。

基于VIO紧耦合的单目SLAM系统

机器视觉算法工程师

2020年01月 - 2020年07月

中国 湖北省 武汉市 本项目的目标是将惯性导航传感器(imu)融合到单目视觉SLAM系统中,解决只用单目相机时系统的尺度不确定性问题,同时提升系统的精确度、鲁棒性和运行速度。

负责SLAM算法开发和实现,采用VINS-MONO开源框架作为解决方案。

负责路径规划算法的设计,采用Hybrid Astar算法,构造八叉树搜索实现三维空间路径规划,并在目标车辆上实现。

游戏项目-蚂蚁回家 全栈工程师

2020年09月 - 2020年11月

中国 湖北省 武汉市

游戏项目,帮助小蚂蚁绕开障碍物吃到食物并走到终点。独立完成项目开发。

使用C++语言,基于QT框架完成了项目的框架和游戏逻辑的开发。

编写地图生成算法,利用并查集和环检测算法排除出现死路情况的地图,编写BFS算法查找最近的食物块和障碍物。

项目链接: https://github.com/mfp0610/ants-rescue

荣誉奖项

"微派"种子杯创新性软件算法大赛亚军(2/174)

2020.11 2019.11

华中科技大学第十四届瑞萨杯智能车大赛 四强(4/82)

2018 11

全国青少年信息学奥林匹克联赛 省级一等奖

PivotStudio学生团队

社团和组织经历

2020年11月 - 至今 常务主管,联合创始人 中国 湖北省 武汉市

Pivot Studio是一个创意驱动、充满热情的校园互联网团队,专注于开发创意丰富、设计简约、体验一流的校园产品。

本人作为联合创始人发起了团队,主持了部分团队早期筹建工作,目前担任常务主管,主要负责团队建设工作。

团队Linkedin主页: https://www.linkedin.com/company/pivotstudio-cn/

专业技能

编程语言:Python, C/C++

工具:Linux, Pytorch, OpenCV

技能:SLAM,计算机视觉,深度学习,算法&数据结构

语言: 英语(CET-4)

兴趣爱好: 足球,中国画(花鸟专业九级),吉他