

# 孟繁鹏 Meng

☎ 155-2667-9111 ✉ fpmeng0610@qq.com 📍 武汉  
📞 mfp0610 🌐 Fanpeng Meng 🖥️ github.com/mfp0610



华中科技大学

## 教育经历

### 华中科技大学

自动化 本科 人工智能与自动化学院

GPA : 3.71/4.00

荣誉：校优秀共青团员（2021，2020），自强奖学金、科技创新奖学金（2020）

2019年09月 - 2023年06月

中国 湖北省 武汉市

### 剑桥大学

人工智能 计算机科学学院

暑期交流生，Pietro Lio教授指导。

2021年07月 - 2021年09月

英格兰 剑桥郡 剑桥市

## 实习经历

### 苏州挚途科技有限公司

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。

2021年07月 - 至今

中国 上海市

### 长春一东离合器股份有限公司苏州研发中心

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。

2021年01月 - 2021年03月

中国 江苏省 苏州市

## 项目经历

### 游戏项目-蚂蚁回家

全栈工程师

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>

2020年09月 - 2020年11月

中国 湖北省 武汉市

### 基于VIO紧耦合的单目SLAM系统

机器视觉算法工程师

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。

2020年01月 - 2020年07月

中国 湖北省 武汉市

## 荣誉奖项

“微派”种子杯创新性软件算法大赛 亚军（2/174）

2020.11

华中科技大学第十四届瑞萨杯智能车大赛 四强（4/82）

2019.11

全国青少年信息学奥林匹克联赛 省级一等奖

2018.11

## 社团和组织经历

### AIAHUB学生论坛

总负责人，创始人

AIAHUB是华中科技大学自动化学院交流分享资源的民间平台，包含升学就业，科研实习，国际交流等多方面的资讯。

- 本人发起并一直运营此论坛，主要以QQ群形式运营，目前已有约250人加入。

论坛Linkedin主页：<https://www.linkedin.com/company/aiahub-hust/>

2020年04月 - 至今

中国 湖北省 武汉市

### PivotStudio学生团队

常务主管，联合创始人

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/>

2020年11月 - 至今

中国 湖北省 武汉市

## 专业技能

- 编程语言：Python，C/C++
- 工具：Linux，Pytorch，OpenCV，QT，Simulink
- 技能：SLAM，计算机视觉，深度学习，算法与数据结构

## 其他

- 语言：英语（CET-4）

- **兴趣爱好：** 足球，中国画（花鸟专业九级），吉他