

孟繁鹏 Meng

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



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 武汉
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)

剑桥大学 2021年07月 - 2021年09月
人工智能 本科
剑桥大学科研交流生, 师从Pietro Lio教授。

研究经历

非视距 (NLOS) 计算机视觉 2020年10月 - 2021年03月
研究实习生 华中科技大学 王星泽教授实验室 武汉
本项目致力于实现非视距 (NLOS) 计算机视觉, 并实现手写数据集的识别。
• 负责基于由原始数据集处理得到的散斑图的分类算法设计, 尝试不同模型并比较其表现优劣。
• 利用算法分析散斑图的特征, 并分析其与原始数据集的联系。

实习经历

苏州挚途科技有限公司 2021年07月 - 至今
算法工程实习生 AI技术开发部 上海
主要负责激光雷达结合视觉图像的SLAM建图算法开发。
• 使用FastFCN对视觉图像进行语义分割, 并结合激光雷达数据在三维点云地图中标记路标位置。

长春一汽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 软件部 苏州
主要负责嵌入式软件开发, 控制系统的开发和算法设计。
• 学习智能离合器的软硬件开发过程, 了解软件开发的V-模型开发模式; 学习Simulink建模和代码生成方法, CCU (离合器控制单元) 的烧写, 和标定软件INCA的使用。
• 参与智能离合器项目开发, 使用simulink完成了CPD模块 (计算离合器状态, 以及踏板的位置和动作信息) 的设计, 使用INCA完成了CPD模块测试和整车标定。

项目经历

游戏项目-蚂蚁回家 2020年09月 - 2020年11月
全栈工程师 武汉
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框架完成了项目开发。
• 编写地图生成算法, 利用并查集和环检测算法排除了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>

基于VIO的紧耦合SLAM系统 2020年01月 - 2020年07月
机器视觉算法工程师 武汉
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和鲁棒性。
• 负责SLAM视觉算法的调用与调试, 将港科大发布的VINS-MONO算法成功在目标车辆上实现。
• 负责路径规划算法的设计, 采用了Hybrid Astar算法并成功用C++实现。

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

PivotStudio学生团队 2020年11月 - 至今
常务主管, 联合创始人 武汉
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/>

AIAHUB学生论坛 2020年04月 - 至今
总负责人, 创始人 武汉
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。
• 本人创建了此论坛并一直运营此平台, 目前论坛已有约250人加入。
论坛github主页: <https://github.com/AIAHUB>

专业技能

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

其他

- 语言：英语（CET-4）, 普通话（母语）
- 兴趣爱好：足球 , 中国画（花鸟专业九级）, 吉他