

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 : 3.70/4.00

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

武汉

研究经历

非视距 (NLOS) 计算机视觉

研究实习生 华中科技大学 王星泽教授实验室

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。

2020年10月 - 至今

武汉

实习经历

长春一汽离合器股份有限公司苏州研发中心

软件工程师 软件部

- 学习了智能离合器的软硬件开发过程, 和软件开发的V-模型开发模式。
- 学习了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。

2021年01月 - 2021年03月

苏州

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>

2020年09月 - 2020年11月

武汉

基于VIO的紧耦合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。

2020年01月 - 2020年07月

武汉

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

运营组长, 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参与并主持了部分团队早期筹建工作, 目前担任运营组长, 主要负责团队制度建设和部分产品运营工作。

2020年11月 - 至今

武汉

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。

2020年04月 - 至今

武汉

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