

个人主页



闵 丰

湖南华容人，生于 1990 年 7 月

2022.6 至今

--中国科学院计算技术研究所 特别助理研究员

2017.9-2022.6

--中国科学院计算技术研究所 计算机体系结构专业 工学博士

2010.9-2017.6

--桂林电子科技大学 机械电子工程专业 工学学士/硕士

研究方向

研究兴趣集中于面向机器人系统的体系结构研究，针对机器人感知，判定，决策，行动（OODA 环）的芯片设计，在研期间完成了 Dadu 机器人系列芯片的研制，可实现机器人系统级应用加速，具体研制芯片包含：

语音芯片 Dadu-B（2018 年）；

视觉芯片 Dadu-eye（2019 年）；

机器人 SoC 芯片 Dadu-2 甲（2020 年）；

机器人 SoC 芯片 Dadu-2 乙号（2021 年）。

此外，还完成了针对机器人立体视觉与多任务视觉处理的 Dadu-SV 与 Dadu-MVT 架构设计。当前阶段研究集中于 OODA 机器人系统的芯粒芯片自动化设计，旨在实现对多样化系统级机器人系统的芯粒芯片自动化设计。

代表成果

论文发表：

1. **Feng Min**, Haobo Xu, Ying Wang, Yujie Wang, Jiajun Li, Xingqi Zou, Bei Li, Yinhe Han. "Dadu-Eye: A 5.3 TOPS/W, 30 fps/1080p High Accuracy Stereo Vision Accelerator," in IEEE TCAS-I: Regular Papers, 2021, vol. 68, no. 10, pp. 4207-4220.

2. **Feng Min**, Ying Wang, Haobo Xu, Junpei Huang, Yujie Wang, Xingqi Zou, Meixuan Lu, Yinhe Han. "Dadu-SV: Accelerate Stereo Vision processing on NPU," in IEEE Embedded System Letter, 2022

3. H.B. Xu, Y.X. Yang, **Feng. Min**, J.P. Huang, X.M. Chen Y.H. Han and N.H. Sun. " Towards Efficient Computing for Robotics: From a Circuit and System View," in IEEE Transactions on Circuits and Systems II: Express Briefs.

4. 李倍, 闵丰, 杨军, 梁科, 李国峰. 一种基于深度学习的目标跟踪加速器[J]. 微电子学与计算机, 2021, 38(08): 53-58.

发明专利共 30 余项，包含若干 PCT 专利（美国、日本）。