

# 潘东伟

海外硕士 | 机电信息技术

电话: 86-15626180685; 49-01746298916

邮箱: 15626180685@163.com; pandongwei123@gmail.com

个人链接: <https://pandongwei.github.io/>; <https://github.com/pandongwei>

出生: 1994.12 广东佛山



本人就读于德国卡尔斯鲁厄理工学院的机电信息技术专业，并将于今年 6 月取得硕士学位。硕士期间(两年)，我主攻的方向为计算机视觉和深度学习，同时掌握机器学习，人机交互和视觉 SLAM 的相关知识。本人在校成绩一直顶尖，数理知识和编程基础扎实，对研究领域内发展 SOTA 算法抱有热忱，且十分注重算法的实用性。目前，我正在寻找与计算机视觉，深度学习，自动驾驶相关的岗位。

## 教育经历

卡尔斯鲁厄理工学院 (硕士，机电信息技术)

2018.04—2020.06

❖ 成绩: 1,7 (91/100, 专排前 10%)

广东工业大学 (本科，机械设计制造及其自动化)

2013.09—2017.06

❖ 成绩: 89.3/100 (专排: 1/81)

❖ 两次国家级奖学金，优秀毕业生

## 实习经历

卡尔斯鲁厄计算机科学研究中心 (FZI in Karlsruhe) 人机交互与诊断部

2020.01 至今

项目: 基于视频的人体三维重建

❖ 文献阅读，了解基于 SMPL 模型的，单目人体三维重建以及 RGB-D 图像人体三维重建算法

❖ 改写目前 SOTA 算法 HMR, SPIN, VIBE，进行落地测试

❖ 使用 Realsense D435 相机，结合深度图，改进算法效果

❖ 解决人体重建中的遮挡问题，以改善人机交互中的安全问题

相关: Python, Pytorch, OpenCV, Pyrender, Realsense D435

## 项目经历

小型电动车的智能驾驶 (MRT Institute in KIT)

1. 毕设: 基于 RGB 图像的交通环境分类

2019.10—2020.04

❖ 收集不同道路环境的影像，并制作成适用于训练的数据集

❖ 设计基于 low-level 特征和传统机器学习的分类算法，利用集成的思想，借用注意力机制，尝试提高算法效果

❖ 设计基于 CNN 轻量化网络(MobileNet 为主)的算法设计，达到超过人类水平的判别准确率

❖ 建立结合 RNN 的模型，结合卡曼滤波，提高算法效果

❖ 优化算法(多进程, TFlite)，在树莓派上将算法落地，算法达到预定要求(>95%, >4FPS)

相关: Python, OpenCV, Sklearn, Pytorch, Keras, Tensorflow Lite, Pycharm, ROS, Raspberry pi3, TPU accelerator, LaTeX

2. 项目: 道路地平面估计与基于视觉里程计的轨迹估计

2019.07—2019.10

❖ 利用 TOF 点云和 RANSAC 算法估计地平面，估计小车的倾斜度，并解决过曝光时的估计修正问题

❖ 利用 RGB 图像和 Libviso2 进行行驶轨迹估计

相关: Python, C++, Libviso2, Clion

Slamdog 机器人平台 (IPR Institute in KIT)

2019.04—2019.10

❖ 设计移动机器人的结构，协助建立三维模型

❖ 通过结合人脸识别，人物检测和人物跟踪，实现远距离单人物鲁棒识别功能，并在 Jetson TX2 上进行优化，实时推理

❖ 在 Jetson TX2 上设计层叠式的 Docker 环境，便于算法运行测试

相关: Solidworks, Python, Pytorch, OpenCV, ROS, Jetson TX2, Docker, Git

## 语言

❖ 英语: 四六级已过，雅思 6.0，口语流利，阅读文献无障碍

❖ 德语: 德福 18，良好的听说读写能力