



셔흐루흐

MIRALIEV SHOKHRUKH

Machine Learning/Deep Learning Engineer

생년월일

1998.06.27

연락처

+82 10-3996-7075

이메일

Naver:

shoxamiraliyev@naver.com

Gmail:

shoxamiraliyev@gmail.com

거주지

인천광역시 미추홀구

인주대로224번길 21

언어

한국어

- 사회통합프로그램 4 단계

- 한국어능력시험 3 급

영어

- TOEIC 875 점

- TOEIC Speaking 170

우즈베크어

러시아어

링크

Google 학술

<http://lnkiy.in/shoxa-mir-scholar>

Github

<http://lnkiy.in/shoxa-mir-github>

LinkedIn

<http://lnkiy.in/shoxa-mir-linkedin>

ORCID:

<http://lnkiy.in/shoxa-mir-oid>

경력 사항 (총 경력: 2년 2개월)

Machine Learning/Deep Learning Researcher

CV Lab | 인하대학교 | 2021.5 ~ 재직중(2년2개월)

- 1) 파이썬, C++ 언어와 Tensorflow, Keras, ONNX, TensorRT 프레임워크를 활용하여 시각 자산의 자동 태그 생성을 위한 이미지 분류, 물체 감지 및 세분화 모델을 구축하였습니다.
- 2) 자율 주행 차량 시스템을 위한 분산 인공지능, 심층 학습 및 컴퓨터 비전 솔루션을 개발하였습니다.
- 3) Qt, Unity, Flutter를 이용하여 딥러닝 모델을 위한 크로스 플랫폼 데스크톱 UI 애플리케이션을 구축하였습니다.
- 4) NVIDIA Jetson Xavier 시리즈 장치 및 최신 출시된 NVIDIA Jetson Orin 시리즈와 같은 임베디드 시스템에 모델을 배포하는 작업을 수행하였습니다.

학력 사항

인하대학교 대학원 | 전기컴퓨터공학과 | 2021.08 ~ 2023.08 (예정)

학점: 4.13/4.5

논문: 자율주행을 위한 실시간 메모리 효율적 멀티태스킹 학습 모델

인하대학교 | 국제학부 | 2017.02 ~ 2021.02

학점: 3.31/4.5

기술력

- 프로그래밍 언어: Python, C++, C#, Dart
- 데이터 분석 및 시각화: Python의 Pandas, NumPy, Matplotlib
- 딥러닝 및 기계 학습 프레임워크: PyTorch, Tensorflow, ONNX, TensorRT
- 이미지 처리 및 컴퓨터 비전: OpenCV, Pillow, Scikit-Image, Imageio
- 협업 도구: Git, Docker, Conda, Venv
- 리눅스 환경에서의 작업 경험

자기소개서

서흐루흐

인천광역시 미추홀구

+82 10-3996.7075

shoxamiraliyev@gmail.com

상세 경력 기술서 (최근 경력부터 기재)

회사명/소속, 직책, 직위 2022.03 ~ 재직중(1년3개월)

[기업소개]

인하대학교 컴퓨터 비전 연구실 (vision.inha.ac.kr) : 컴퓨터 비전 전문 연구원

[주요업무 및 성과]

자율주행 시스템을 위한 주제로 이미지 분류, 객체 감지 및 세분화를 중점으로 한 비전 기반 모델 개발 연구원으로 근무했습니다. 이 연구는 한국 교육부(MOE)와 한국 국립 연구 재단(NRF)의 지원을 받아 수행되었습니다.

[주요 업무]

- 이미지 분류, 객체 감지, 차선 감지 및 주행 가능 영역 세분화 구현
- Nvidia Jetson Orin AGX, Nvidia Jetson Xavier AGX, Nvidia Jetson Xavier NX, Nvidia Jetson Nano와 같은 엣지 디바이스의 임베디드 시스템에 모델 배포
- SCI 학술 논문 작성 및 게재

[논문]

- 1. Real-Time Memory Efficient Multitask Learning Model for Autonomous Driving (SCI)**
IEEE Transaction on Intelligent Vehicles. DOI: <https://doi.org/10.1109/tiv.2023.3270878>
- 2. Joint Multiclass Object Detection and Semantic Segmentation for Autonomous Driving (SCI)**
IEEE Access. DOI: <https://doi.org/10.1109/access.2023.3266284>
- 3. Performance Comparison of Backbone Networks for Multi-Tasking in Self-Driving Operations**
IEEE International Conference on Control, Automation and Systems 2022.
링크: <https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/10003816>
- 4. Edge Device Deployment of Multi-Tasking Network for Self-Driving Operations**
International Conference on Next Generation Computing 2022.
링크: <https://www.earticle.net/Article/A419744>

※ 이직사유: 졸업예정

[해커톤/대회]

1. '2022년 대학생 자율주행 경진대회' – 참가자 (A.EYE 팀원, 인하대학교)

목적

- 미래자동차 산업의 우수인재 발굴, 양성, 연구저변확대 및 산업 R&D 성과확산과 대국민 수용성을 증대하고자 함.

특징

- 자율주행 Lv. 4 수준에서 필요한 기능적 요구사항을 반영하고, 실제 도로에서 접할 수 있는 다양한 시나리오가 접목된 자율주행 미션 수행.

2. 2021년 인공지능 학습용 데이터 구축 사업 '통합 온라인 해커톤 대회' – (CVLab 팀원, 인하대학교)

목적

- 빅데이터와 AI를 활용한 자율경쟁 기반 창의적 문제해결의 장을 마련하여 과제 및 문제해결 방안 발굴.

수상내역

- 3등 당첨자 (은상).

[자격증]

- 사회통합프로그램 천주교글라렛선교수도회 (글라렛이주민센터)

사회통합프로그램은 사회적 약자와 사회적 이슈에 대응하기 위한 종합적인 프로그램으로, 사회적 공정성과 다양성을 증진하여 사회적 포용과 통합을 추구합니다. 이는 정부, 비영리 단체, 사회단체, 기업 등의 참여를 통해 이루어집니다.

[외국어]

- 한국어

KIIP (사회통합프로그램) 4단계 (취득일 : 2023년06월)

TOPIK (한국어능력시험) 3급 (취득일 : 2022년01월)

- 영어

TOEIC 875점 (취득일 : 2020년11월)

TOEIC Speaking 170점 (취득일 : 2020년09월)

- 우즈베크어

- 러시아어