

李智豪

✉ iscreamvincent@foxmail.com · ☎ (+86) 131-471-33626 · 🌐 github 主页 · 📝 个人博客

教育经历

湖北工业大学，武汉

2017/09 – 至今

本科四年级，计算机人工智能 预计 2021 年 6 月毕业

- 中国首批人工智能专业，四年科研经历（导师制），获多项比赛与科研成果，一篇期刊文章待投稿

实习经历

Thinkive, 机器学习量化研究员，深圳

2020/07 – 2020/10

中国领先的金融科技公司

- 进行基于强化学习模拟基金经理投资行为的研究，在该场景中 agent 根据当前的 state 在 continuous action spaces 中抉择买入或卖出行为，来获取最大回报
- 持仓穿透（落地）：基于财报中未完全披露的持仓数据构建模型，自底向上进行回归优化 (scipy、非线性约束、基筛选)，补全 fof 持仓并估计净值，对投资机构的时差套利与投研有重要意义
- 确立投研部的项目开发规范 (pep8 transferred) 与测试流程制度，并针对持仓穿透项目自动化构建 sphinx 文档

开源贡献

- 自 2018 年，作为果冻字幕组（知名非盈利字幕组，进行国漫对外翻译并在全球各大平台发布）成员协助多英语作品翻译与后期
<https://www.guodongsubs.com/>
- 协助 github 开源书籍《机器学习训练秘籍-吴恩达著》翻译与发布
<https://deeplearning-ai.github.io/machine-learning-yearning-cn/>
- 知名开源项目 OpenCV-Python 数字图像处理教程贡献者
<https://github.com/CodecWang/OpenCV-Python-Tutorial/>
- 活跃于开源社区，并于 2019 年自搭建个人博客并持续分享多篇技术文章（简历页眉链接）

奖项荣誉

- 2016-第一届清华大学“登峰杯”数学建模比赛高中组作为成员获三等奖，论文在期刊《科教文汇》出版
- 2019-第十二届中国大学生计算机设计大赛作为队长获三等奖
- 2019-第十二届华中地区大学生数学建模比赛作为队长获优胜奖
- 2019-谷雨时代建筑黑客马拉松（AutodeskForge 和 Unity 联合举办）作为队长获三等奖
新闻报道链接：<http://sud.whu.edu.cn/cmfx/article/index/id/979/cid/11>
- 超过六百公里的有记录长跑和对应荣誉

项目

衡智项管通

HTTP://115.159.83.179:8093

中国建筑-AutodeskForge BIM 建筑工程项目协同管理平台 userid:13907228881 pwd:123qwe

- 与开发团队合作，参与项目原型与交互设计 (Axure)、项目开发 (js / html / css / vuejs/ iview / swaggerAPI)、项目测试 (禅道 / git / svn / postman) 和 revit 二次开发 (含研究文档)

- 找到了 AutodeskForge 中 BIM 团队提供的二三维联动 demo 中的设计缺陷并协助完善该模块

SafetyHelmet 检测预警

[HTTPS://GITHUB.COM/SNOWFLOWERSNOWFLAKE/DLPROJ](https://github.com/snowflownowflake/dlproj)

基于深度学习技术对图片进行人脸识别并针对没有佩戴安全帽的样本进行预警

- 深度学习人脸检测模型的训练，考虑到项目效果，采用了 easydl 云平台训练模型，接受 json 并用 pyqt+opencv 处理 json 格式返回数据输出 dection mask
- 掌握主流机器学习模型的原理，熟悉 Sklearn 和 Pandas 等常用库，有模型建构与数据分析经验
- 掌握 Keras, TensorFlow, Pytorch 等深度学习框架，能解析源码并针对优化器手动调优

SfM 三维重建

[HTTPS://GITHUB.COM/SNOWFLOWERSNOWFLAKE/SFMDOC](https://github.com/snowflownowflake/sfmdoc)

从一组 2Dmotion 中恢复 structure，实现三维重建过程中稀疏点云的重建过程

- 调研国外文献，梳理 SfM 的主流研究，形成综述文档，对涉及的重要算法进行研究并测试
- 在开源可视化软件 blender 上整合开源软件 osm-bundler，对 et 和 mask 数据集实现稀疏点云重建

机器人视觉 SLAM

[HTTPS://GITHUB.COM/SNOWFLOWERSNOWFLAKE/SLAMDOC](https://github.com/snowflownowflake/slamdoc)

以单目或多目相机作为传感器主体，在没有环境先验信息的条件下，在运动中建立环境的三维模型（同步定位与地图重建），同时估计自己的运动（位姿估计）

- 在 Linux Ubuntu 中安装 ros 机器人控制系统部署 lsd-slam，驱动单目视觉摄像机进行直接法重建
- 为使用 BundleFusion 稠密重建进行方案调研与设备选型

在校期间参与的横向课题

均有科研立项名单材料及副本传真

- 工程项目模型信息管理系统-中交第二公路勘探设计研究院
- 基于 BIM 的生产管理系统-武汉必擎信息科技有限公司
- 呼和浩特市三环工程赛罕区段预制梁生产管理系统平台-中建三局集团
- 三维轻量化系统研究-湖北工业大学教育发展基金会

其他

- 编程语言：Python（熟练）、c、c++、js，掌握多种框架及有全栈开发能力，熟悉 linux 系统
- 有较丰富的研究文档撰写经验（能使用 markdown、latex 等），能独立学习英语文献和技术文档
- 了解人工智能交叉的多领域知识
- 热爱人工智能