### 汪路超

**J** 13128974798 · ■ 410530459@qq.com · **?** resume

# 1 个人信息

年龄: 29(1992)工作经验: 4年工作地点: 深圳

### ▶ 教育经历

硕士 哈尔滨工业大学 微电子学与固体电子学 2014.09~2017.01
学士 哈尔滨工业大学 电子信息科学与技术 2012.09~2016.07

## ♣ 工作经历

OPPO广东移动通信有限公司 高级影像算法工程师 2019.07至今
云之梦科技有限公司(倒闭) 算法工程师 2019.03-2019.06
北京初速度科技有限公司(Momenta) SLAM算法工程师 2018.06-2019.03
深圳商汤科技有限公司 研究员 2016.09-2018.06

## ₲目经历

• OPPO: 动漫人脸生成

。 描述: 依据当前人脸, 生成画风与制定动漫IP相像的人脸

○ 职责:负责整体算法方案设计与实现,包括网络结构和loss设计,数据集预处理

。 效果: 效果图

• OPPO: AI调色

描述: 照图修图,将风格图的颜色信息应用于原始图

职责:独立完成整体算法方案设计与安卓端工程化,包括设计传统算法生成数据集,设计网络进行训练,设计预处理算法消除色阶,安卓端落地及优化

○ 效果: 效果图, 在安卓端8350芯片3000x4000图像约85ms; 将于FindX3落地

• OPPO: 视频插帧

。 描述: 将现有视频帧率插值2倍

○ 职责:独立完成整体算法方案设计与实现,包括网络结构和loss设计,在转场等失败情况实现同步

自检

○ 效果: 效果图, 在Vimeo90K测试集上PSNR33.5, 只有4GFlops计算量, 在服务器端前向时间9ms

• OPPO: 游戏数字识别

。 描述: 识别游戏截屏中的数字, 做为闪回键倒计时依据

。 职责: 独立完成整体算法方案设计与实现, 使用神经网络对数字进行分类

。 效果: 视频, 落地于ColorOS闪回键模块

• OPPO: 三维小物体重建

· 描述:使用低成本TOF相机实现桌面级小物体重建

职责:独立完成整体算法方案设计与实现,包括回环检测与全局优化,深度图融合,纹理贴图

。 效果: 效果图, 平均误差5.5mm, 对标三方达到业界领先水平, 在安卓端流畅运行

#### • 云之梦: 人脸光照均匀化

○ 描述: 改善人脸照片光照情况, 矫正"阴阳脸", 缓解过曝

职责:独立完成整体算法方案设计与实现,包括使用统计学习方案拟合光照变换曲线,使用HDR 压缩的方法消除高光

#### • 云之梦: 远近脸变换

描述:将一张近距离的自拍照中人脸,变换成远距离人脸,消除透视畸变

。 职责:独立完成整体算法方案设计与实现,包括使用3D人脸数据库生成向量场,使用人脸关键点回归向量场

。 效果: 效果图

#### • 初速度: 鱼眼特征点匹配和相机标定

。 描述: 车载四路鱼眼相机之间的特征点匹配, 并用以完成相机标定

职责: 改进特征点匹配算法;通过一致性筛选特征点;使用得到的特征点数据训练深度学习网络;使用鱼眼特征点完成相机标定

#### • 初速度: 相机自检

。 描述: 通过传统机器学习方法, 完成车载鱼眼相机自检

。 职责:设计和实现自检算法,训练BRIEF描述子应用于相机自检

o 效果:准确率达到85%,召回率90%;优化运行速度,在CPUI5上大约在0.5ms

#### • 初速度: APA(Automatic Parking Assist)

。 描述: 带车位线场景的自动泊车

。 职责: 优化算法, 提升精度; 识别车位信息

。 效果:平均误差达到9.17cm;车位提取,从车位线中提取结构化的车位框,测试446个数据包全部 通过

#### • 商汤: animoji

。 描述: 通过视频驱动卡通人物做相应的表情

职责:完整算法实现;工程化,优化时间空间在安卓千元机实时运行

· 效果: 视频, 落地于华为、华硕、小米

#### • 商汤: memoji

。 描述: 生成和图像相近的, 具有个人特色的卡通人脸模型

职责: 算法的设计和实现,通过模型师构建的少量卡通模型生成与真人人脸模型数据库对应的7050个模型,以迁移blendshape参数的方式生成与个人相像的卡通人脸模型

#### • 商汤:三维人脸重建

○ 描述:通过人脸图像 (单张或多张) 完成人脸3D重建

。 职责:负责整个算法流程的设计、实现、改进和优化; 3D人脸数据采集; 纹理贴图及光照去除

效果: 视频

#### • 毕设:基于图案轮廓的视觉SLAM算法

· 描述:通过轮廓线的几何形状作为特征,完成SLAM主要功能

。 效果:平均消耗时间大约是ORB-SLAM的44.6%,结果轨迹与ORB-SLAM接近,误差在1e-2左右

# **注**技能清单

- 深度学习
- 三维视觉
- C++、Python、MATLAB
- 数字图像处理