

姓名：许海峰

出生年月：1972 年 11 月

手机：13701918660

邮箱：277266319@qq.com

教育背景：

2002.4 - 2007.11:

上海交通大学 电子工程系图像所 博士

1996.9- 1999.4:

上海大学 通信系 硕士

1990.9- 1994.7:

南昌大学 通信系 本科

一句话介绍： 上海交大博士 目前主攻 CV 和大语言模型

技能总结：

1. 持有 PMP 证书
 2. 2019 年开始从事 AI 人工智能领域，包括深度学习，大语言模型 LLM, LoRA, langchain 框架，模型微调，prompt 工程，llama, ChatGLM 等模型。熟悉 transformer, GPT 实现，动手从 0 开始编写 GPT 大模型
 3. 能够独立做科研，已经跨两个领域发表多个专利，在桥梁轻量化，隧道维护，工厂生产线自动化和机床加工方面均有专利和实际成果
 4. 具有指导研究生科研的能力和经历
 5. 计算机视觉 CV 包括多模态 clip, 目标检测，识别，机器视觉，了解 AIGC 基于 diffusion 的图像生成。熟悉计算机视觉的人脸检测，目标识别，图像分割，OCR 等技术
 6. NLP 自然语言处理技术熟悉 AI 的常用算法模型，python, numpy, pandas, pytorch 开发。了解 Bert, 开发基于 RASA 的任务型聊天机器人，文章摘要抽取，情感分析，文章分类。
 7. 涉及领域 cv 等相关算法，到工程落地（在嵌入式平台或服务器平台）全栈。AI 代码复现能力，熟悉人脸识别算法孪生网络，facebagnet, YOLO 目标检测算法，迁移学习
 8. 六轴机器人，3d 相机开发和驱动，halcon/QT 开发，机器视觉实现零件无序抓取。
 9. 熟悉强化学习相关领域
-

工作经历:

➤ 2024.11-目前

宁波朗达科技有限公司

✧ 研究员

主要职责:

人工智能技术算法及应用开发, 计算机视觉 cv 技术开发和工程化落地, 大模型开发

负责企业 AI 研究院筹建

主要业绩:

大模型开发, 采用 langchain 实现 RAG, agent。借助大模型, 通过桥梁模型检测的数据, 实现和桥梁对话。桥梁模型的自动推送, 利用大模型实现边缘盒子模型自动化迭代。和边缘盒子生产自动化。利用大模型, 通过桥梁数据, 实现桥梁健康助手。基于 YOLO 的车辆检测。企业内部业务对话助手。采用大模型技术实现仓库、运维、日常维保数据对话, 提示相关信息。

水位标尺的水位检测, 从算法设计到工程部署。包括基于 opencv 图像处理的水位检测算法开发和 YOLO 的算法开发, 数据在数据库的保存, 嵌入式系统中 led 显示屏的驱动和显示, 嵌入式系统的算法移植。实现 0 高度水位准确检测, 水位高度检测误差最大 3cm。静水区域, 平均误差 2cm。在多种类气候下正常稳定。运行

其他工作包括: 企业 AI 研究院筹建工作, 期刊文章的审稿。参加 AIGC 大模型会议及乌镇物联网大会

➤ 2021.9-2024.9

浙江大学台州研究院

✧ AI 研发负责人

主要职责:

人工智能算法开发: 企业私有化大模型调试部署; 口罩人脸检测算法, 和遮挡状态下活体识别算法。强化学习智能排产算法, 基于机器视觉的机械臂自动无序抓取算法, AIGC 图像 diffusion model 算法的调试

OCR 算法开发, 调试及端侧移植

设计实验并指导浙大研究生进行机床刀具和砂轮实验, 指导具体论文撰写

指导本科实习生机器人相关领域算法研究

主要业绩:

1. ChatGLM 6B 做企业私有化大模型, 实现对 mysql 数据库操作, 对 MES 系统性能提升
2. 开发 AI 人工智能 OCR 字符识别系统, 实现基于 Jetson nano 硬件平台的, 贴片产线上相关信息采集处理, 识别对应字符。成功率 93%, 经过优化的速度可以达到实时
3. AI 基于 YOLOv3 的口罩人脸及其他目标检测, 遮挡状态下活体人脸识别, 目标分割技术, 疫情用于口罩人脸识别技术, 并不断迭代到 YOLO V10。人脸识别项目分

别采用孪生网络和 facebagnet 实现

4. 生产线工件上下料，采用六轴机械臂和 3d 相机，实现工件无序抓取，各项技术指标均达到或超过业界水平。开发流程独立完成。包括机械臂，相机驱动，界面设计，核心 3d 机器视觉算法设计

➤ 2016.4-2021.8 北京华宏瑞泰仪器有限公司

◇ 技术负责人

主要职责：

1. 组建人工智能 AI 开发团队，负责并指导 AI 人工智能聊天客服机器人开发
2. 基于 NLP 自然语言处理的抽取式文章摘要生成
3. 基于计算机视觉 CV 的人工智能目标提取，识别
4. 其它任务包括利用人工智能机器学习方法包括决策树, 朴素贝叶斯, 支持向量机, 逻辑回归, KNN, GBDT, Xgboost, 聚类算法, 集成学习等实现客户分析，包括客户消费潜力分析，流失率预警

主要业绩：

1. 指导开发人工智能客服系统，实现基于 RASA 的任务型聊天机器人开发,处理客户购买,投诉,满意度分析
2. 流水线上人工智能 cv 目标识别系统，识别家具各个部件分类

➤ 2013.4-2016.4: 浙江创亿科技有限公司

部门技术负责

主要业绩：

1. 主持开发互联网教育系统直播平台开发、安防监控及家庭智能产品方案系统，
2. 主持开发 AI 语音识别系统。
3. 开发智能聊天机器人

➤ 2009.7-2013.4: 北京华宏瑞泰仪器有限公司

技术负责人

主要业绩：

- 1、主持目前主流火灾自动报警系统产品研究对比，各系统协议分析。开发新型消防产品，对目前维保中出现的各类维护困难，提供有效的解决方案，提升维保便利性，降低维保成本。

➤ 2007.7-2009.7:

上广电中央研究院

项目技术负责

主要职责:

1. 有线电视顶盒研发项目管理，制定研发计划及进度控制。
2. AVS 视频编码器解码器产品技术开发；
3. 图像视频处理技术开发

主要业绩:

1. 视频流媒体系统架构设计
2. 在服务器上实现实时高清晰度视频编码
3. 开发视频编码器平台，采用 FPGA 和 DSP 的硬件平台实现视频压缩功能。并调试硬件平台和相关功能
4. 标清音频编码和网络监控系统

➤ 1999.4-2002.4:

上海贝尔有限公司

◇ 工程师

主要业绩: 产品从研发到批量生产全过程

ISDN 可视电话

1. 功能主板嵌入式系统开发，实现 MCU 控制功能和通信功能
2. 与美国公司做联合开发，调试。
3. 推动产品的从研发到小样试产，到批量生产全过程

部分项目介绍:

1. 标尺水位检测系统

设计标尺的水位检测算法，实现算法迭代。算法使用 opencv 传统方式实现，在嵌入式盒子平台实现对应算法，led 电子显示屏显示水位信息功能开发。解决现场工程问题。实现不同光照情况下水位检测稳定。该项目几乎一人完成设计开发。嵌入式平台的 led 板显示开发和视频解码开发

2. 刀具磨损检测

采用电流（包括有效值和瞬时值），振动，力信号采集和处理。利用摄像头显微镜技术，对刀具磨损进行检测。之后利用深度神经网络，对数据进行训练。其价值在于，证明刀具模型可以通过深度学习进行训练和预测，深度学习模型可以是最简单的 BP 神经网络，也可以是 resnet 等网络

3. 磨床砂轮磨损检测

在外缘磨砂轮对圆棒加工过程中，对电流，高频振动信号进行采集，同时拍摄圆棒加工时候的图片细节和砂轮的细节。通过对某时间段的电流和振动信号转换成二维图片，色彩亮度则代表振动频率对应振幅。由此进行深度神经网络训练。实验证明通过电流和噪声振动是可以有效预测砂轮磨损阶段

4. 桥隧领域成绩

提出车辆通过桥梁时候的挠度影响曲线识别车辆重量的专利。通过分析车辆时程曲线和影响曲线，对车辆在不同梁板情况下挠度进行分析，提出对应模型，并进行深度学习建模

跨领域发明专利已授权两项，实审 5 项

- 一种基于桥梁挠度影响线分布的重型车辆轴重识别方法 专利号 ZL2025 1 0310920.1
- 机床刀具磨损检测方法 专利号 CN202111608109.X

软著一篇

- 智能的面向 SMT 透明化生产的工业互联网系统 登记号 2024SR1409810