**李云皓**

1915 Maple Ave, Evanston, IL, 60201

Email: yunhaoli2020@u.northwestern.edu; Tel: 8615905316269

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **教育背景** | | | |
| **西安交通大学** | | 08/2015-06/2019 | |
| **专业**: 信息工程 (工学学士), **GPA: 3.63/4.3, 百分制成绩: 87.18/100** | | | |
| **荣誉与奖项**: 2016-2017学年度学校三等奖学金 | | 10/2017 | |
| 2016年RoboCup中国公开赛标准平台组季军  2017年RoboCup中国公开赛标准平台组季军  2015-2016年度陕西历史博物馆优秀志愿者  学校“新生杯”新生辩论大赛亚军 | | 04/2016  04/2017  10/2016  10/2015 | |
| **美国加州大学洛杉矶分校** | | 07/2018-09/2018 | |
| **专业:** 机械工程; **GPA: 4.0/4.0** | |  | |
| **美国波士顿大学** | | 07/2017-08/2017 | |
| **专业**: 计算机科学; **GPA: 4.0/4.0** | | | |
| **美国西北大学**  **专业**: 计算机工程 (Master of Science), **GPA: 3.88/4.0** | 09/2019-06/2021 | | |
| **学术论文** | | | |
| **Yunhao Li**, Jifa Sun et al. ***“A Method of Solving the SFM Scale Factor Based on Monocular Camera and a Single Laser.”* ,** proceedings of ***Chinese Automation Congress (CAC)*,** Jinan, China (2017) | | | |
| Zhang X, Yang B, **Li Y**, Zuo C, Wang X, Zhang W (2018) ***“A Method of Partially Overlapping Point Clouds Registration Based on Differential Evolution Algorithm”*.** PLoS ONE 13(12): e0209227 | | | |
| **科研经历** | | | |
| **2018年美国加州大学洛杉矶分校CSST暑期科研项目** | | | 07/2018-09/2018 |
| 实验室: UCLA Biomechatronics Lab; 导师: Veronica Santos教授 | | | |
| * 提出一种基于MEMS气压计的触觉传感器的校准算法 * 研究人在寻找与挖掘物体时的注视点分布 | | | |
| **西安交通大学人工智能与机器人研究所科研项目**  导师：张雪涛教授 | | 09/2016-06/2019 | |
| 1. **基于单目相机的SfM三维重构算法**（发表一篇论文） | | | |
| * 开发出一种基于单目相机与激光的SfM尺度因子求解算法 | | | |
| 1. **基于卷积神经网络的注视点估计算法** | | 09/2017-03/2018 | |
| * 提出一种基于多任务卷积神经网络(Multi-task CNN)的注视点估计算法 | | | |
| 1. **三维点云配准算法**（发表一篇论文） | | 03/2018-06/2019 | |
| * 设计出一种基于差分进化算法的三维点云配准算法 | | | |
| **本科毕业设计** | | 11/2018-06/2019 | |
| * 建立了一个基于Android智能手机的室内定位指纹库 * 测试了多种基于机器学习的室内无线定位算法 | | | |
| **美国西北大学计算摄影学实验室科研项目**  实验室：Computational Photography Lab; 导师: Oliver Cossairt教授, Aggelos Katsaggelos教授 | | 09/2019-06/2021 | |
| * 为大尺度三维物体建立了一个基于Deflectometry的三维重构系统 * 开发出一种适用于物体表面法向量数据的模式识别算法 * 开发出一种基于渲染的三维物体深度信息估计算法 | | | |
| **课余活动** | | | |
| **西安交通大学RoboCup机器人足球队标准平台组组长** | | 09/2016-09/2017 | |
| * 训练新队员使用NAO机器人平台和基于C++, Python的机器人开发环境 * 改进了机器人动作控制算法，开发了识别黑白色足球的计算机视觉程序 | | | |
| **西安交通大学RoboCup机器人足球队标准平台组组员** | | 09/2015-09/2016 | |
| * 改进了机器人相机色域校准算法与动作控制算法 | | | |
| **专业技能** | | | |
| **计算机技能*:*** C/C++, Python程序设计语言，Verilog硬件设计语言，汇编语言；数学建模(基于Matlab); 计算机辅助设计(CAD) | | | |