



张从朗



137-3669-6943



ConglangZhang@whu.edu.cn



https://zcliangyue.github.io/

教育经历

武汉大学

2024 年 09 月 - 2027 年 06 月

地图学与地理信息系统 硕士 测绘遥感信息工程全国重点实验室

研究方向：交通场景生成, 点云质量增强

武汉大学

2020 年 09 月 - 2024 年 06 月

测绘工程 本科 测绘学院

GPA: 89.87/100, 排名 19/190

荣誉奖项：武汉大学国家奖学金（学年排名 5/190）、甲等奖学金，武汉大学三好学生、优秀学生，武汉大学优秀毕业生

研究经历

车载激光雷达点云的质量增强方法研究

2024 年 06 月 - 2025 年 02 月

相关成果：一篇 IEEE TITS 在投，一项大学生创新创业项目结项（省部级）

个人主要完成的工作如下：

- 在子任务 LiDAR 上采样中，现有方法将激光雷达点云转换为距离视图，并侧重于设计复杂的编码器或插值策略，以提高激光雷达测距图像的分辨率。然而，我们从理论上分析了距离视图下方法的固有局限性，并指出这些局限性直接导致了上采样结果中出现明显的伪影和形变，为该领域提供了新的见解。
- 为解决上述问题，我们将距离视图解耦为两个独立的虚拟视图（水平距离视图和垂直距离视图），并实验证明了这两个视图的结合可以更有效地表达场景几何。该方法在 SOTA 的基础上只引入了 0.4M 的额外参数，但在 CARLA 构建的虚拟数据集上实现了 +4.53% 的 MAE 提升和 +7.01% 的 IoU 提升。此外，该方法在真实数据集和下游任务上也实现了最佳的表现。

竞赛经历

高教社杯全国大学生数学建模竞赛本科组国家级二等奖（前 3%）

2022.11

第十三届 MathorCup 高校数学建模挑战赛国家级二等奖

2023.05

“华为杯”第二十一届中国研究生数学建模竞赛国家级三等奖

2024.11

武汉大学 2022 年测绘程序设计校赛二等奖

2022.06

个人技能

科研 具备良好的数理基础；了解 VAE、DDPM、LDM 等主流生成模型的基本原理；有良好的论文阅读和自主学习能力，已在个人网站上发布十余篇学习笔记。

编程 熟悉 Python 编程；熟悉 Pytorch、Keras 等深度学习框架；了解 PCL、MinkowskiEngine 等点云处理库。

语言 良好的英文读写能力（CET4: 609, CET6: 509）。

个人总结

具备基本的科研能力，熟悉深度学习以及相关的技能，对自动驾驶和生成式模型有浓厚的兴趣。希望通过实习更深入地了解行业动态。