

# 傅泽林

(+86)153-8398-3180 | [202219117@stu.neu.edu.cn](mailto:202219117@stu.neu.edu.cn) | [My Blog](#)<sup>1</sup> | [github.com/zin-Fu](https://github.com/zin-Fu)

## 教育经历

东北大学 | 计算机科学与技术 | 工学学士

2023.09——2027.06(预计)

GPA: 3.91/5.0(专业 7%)

- 现东北大学大二学生
- 获校二等奖学金两次，校三等奖学金一次，创新创业奖学金，校三好学生
- 校 ACM 俱乐部竞赛队成员，校 NLP 实验室成员，校 HACI 人机交互实验室成员，校 RoboMaster 视觉组成员

## 专业技能

- 掌握 Python 和 C++/Java 等编程语言，具有相关项目开发经验。
- 掌握 PyTorch 深度学习框架，拥有使用该框架进行模型搭建和训练的实践经验。
- 熟悉计算机视觉和自然语言处理的基本原理和算法，能够结合理论知识解决实际问题。
- 具有处理和优化大型模型的相关科研经验，了解模型量化，微调技术。
- 熟悉 Linux 操作系统，掌握常用命令及基本的开发工具和流程。
- 具备一定嵌入式开发经验。

## 竞赛获奖情况<sup>2</sup>

- 第五届全球校园人工智能算法精英大赛国家二等奖
- 2024 Mathematical Contest In Modeling Certificate of Achievement H 奖
- 第二十二届全国大学生机器人大赛 RoboMaster 超级对抗赛国家三等奖
- 2023 年中国大学生工程实践与创新能力大赛省一等奖
- 第二十二届机甲大师超级对抗赛·区域赛二等奖
- 十四届蓝桥杯河北赛区 C/C++ 程序设计大学 A 组省三等奖

## 实习经历

厦门 ABB 智能科技有限公司 | 嵌入式开发实习生

2023.07—2023.08

北京科迪诺亿科技有限公司 | 前端开发实习生

2023.09—2023.12

## 项目经历 (竞赛/科研)

基于 YoloX 的自动瞄准系统 | RoboMaster 竞赛项目

2023.04—2023.06

- 使用基于 YOLOv5-face 的关键点检测模型 YOLOX 实现对敌方机器人装甲板的识别和击打
- 将系统部署到 NVIDIA Jetson Orin 装甲板，利用 TensorRT 进行加速，重构原有代码。

生活垃圾智能分类装置 | 中国大学生工程实践与创新能力大赛 竞赛项目

2023.04—2023.07

- 使用基于 YOLOv3 的目标检测模型对常见生活垃圾类别进行分类识别，并且在 K210 开发板进行部署。
- 与下位机实现通信，搭建实体智能垃圾桶原型。

道路病害目标检测 | 人工智能算法精英大赛 竞赛项目

2023.12—2024.01

- 训练多种目标检测模型，并利用集成模型和目标框加权融合技术进行联合推理。
- 使用爬虫等工具收集并标注数据集，并采用训练好的模型实现半监督标注。

基于 Vision-Language model 的视频理解增强 | NLP Lab&NTU&UTS 科研项目

2024.01—2024.02

- 复现前沿论文以及各种开源视觉-语言模型（如 videollava, llama-vid 等），尝试达到论文中刷榜的分数。
- 尝试将 CoT 技术（如 CcoT 等）运用到 Video-QA，观察是否能提升视频理解的效果。

多模态医疗诊断 | HACI 实验室科研项目

2024.03—至今

- 收集舌象数据集，并使用该数据集微调 VisualGLM 等模型进行舌诊分类 ([github 链接](#))
- 设计基于傅里叶变换的程序，通过调用摄像头识别脉搏 ([github 链接](#))

<sup>1</sup> 下划线内容包含超链接。 <sup>2</sup> 与专业技能无关的奖项省略或用灰色表示。