13389254110 | zhengjv1999@qq.com 应届生 | 计算机视觉



教育经历

中国海洋大学 985 211 双一流

2021年07月 - 2024年06月

人工智能 硕士 信息科学与工程学部

吉岛

成绩排名4/96、校优秀研究生、优秀研究生奖学金

2017年09月 - 2021年06月

中国海洋大学 985 211 双一流

通信工程 本科 信息科学与工程学部 成绩排名26/71、校优秀学生、学习优秀奖学金、国家励志奖学金、优秀团员

专业技能

熟悉 Python C/C++ , 熟悉pytorch 框架 , 熟悉linux基本命令 , 熟悉TensorRT以及简单cuda编程

- 熟悉2D视觉的 **检测、分割**、等任务,可以基于各种框架自定义数据、模型、损失函数等
- 熟悉3D视觉的 Nerf, 3D GS, 了解特征匹配、SFM、MVS等技术
- 熟悉自动驾驶感知算法,**多任务后融合,BEV**感知,**占有栅格**预测等,紧跟前沿算法
- 熟悉深度学习模型的优化、**量化部署** 等相关技术,有过一定的模型部署经验

实习经历

清华大学AIR实验室

2024年01月 - 2024年03月

冬令营科研 清华大学赵昊老师团队

深入研究3D gaussian splatting 与抗锯齿相关基础科研问题,提出SA-GS,包含一种2D尺度自适应滤波器 以及积分近似计算像素颜色的blending方法,可以仅在测试阶段实现3D高斯的抗锯齿。以共同一作形成一篇科研 论文。(ECCV在投)

毫末智行

2023年10月 - 2023年12月

算法实习生 大模型组

北京

1、探索3DAIGC在车辆这一类别上的终极答案,提出一种几何与颜色分开的建模方法,利用条件扩散模型获得几 何点云先验, triplane 特征 + 3D gaussian splatting 重建颜色。

零跑科技

2023年05月 - 2023年08月

算法实习生 视觉感知组

杭州

- 1、负责在线标定产品线的模型训练量化部署,包括检测和分割任务(fcos+mask rcnn)。基于detectorn2框架,训练大模型生成伪标签。训练自定义车端模型,量化QAT-->PTQ,onnx-->TensorRT ,并实现c++推理框架部 署在高通8295芯片(中配),以及Nvidia orign X(高配)上。
- 2、负责3D路面重建算法的论文代码复现:RoMe,用来为BEV视角的分割算法提供真值。其原理基于npbg和 nerf,结合instant-nsr-pl仓库以及semantic-nerf修改,其关键代码为mesh的初始化以及光栅化渲染,最终成 功在内部数据集上得到了4D Auto label 的效果。

项目经历

海南省崖州湾人才项目(水下航行器感知算法及其部署)

1、负责感知算法的训练及部署,在水下数据上训练多种目标检测算法进行精度与速度的比较,同时进行了多种有效的数据增强。最终将实验室的快速水下图像增强算法 spiral GAN 以及目标检测算法yoloX部署在了Nvidia jetson AGX上。包括模型的优化,Tensorrt部署。

中国高校计算机挑战赛(多模态短视频分类)

1、基于CLIP+Bert,实现单流与双流融合的多模态模型。视觉特征:CLIP用了预训练好的视觉编码器。文本特征:Bert模型基于百万无标签数据自行进行了MLM预训练。另外,针对图文两种模态,设计了图文匹配,图文对 齐,对比学习等不同的预训练方式。针对视频特征的稀疏性,提出分隔采样的方式,有效的提高了模型速度。

竞赛获奖

- 2021 urpc水下目标检测产业应用赛项 全国二等奖 第4名(队长) 目标检测(yoloX)及其部署(jetson nano)
- 2021 MICCAI 有丝分裂细胞检测挑战赛 第六名
- 高分辨率两阶段目标检测 滑窗裁剪+检测 + 分类
- 2022 微信大数据挑战赛 多模态短视频分类 二等奖(队长) 视觉文本融合 (CLIP + Bert +多模型融合 +预训练)
- 2022 kaggle feedback prize 3 文本分类 银牌
- 文本分类 mlm预训练 + FGM/PGD/SWA+多模融合
- 2023 GAIIC (Gigavision rendering) 二等奖 第8名(队长) 大规模新视角合成 (nerf 、instant-ngp、NPBG)
- 2023 kaggle godday 时序预测 铜牌 (单人)

特征工程 多模融合(catboost、xgboost、lightgbm)

个人总结

熟悉深度学习原理,做过的项目及比赛丰富多样,是一个有经验的"炼丹师"。并且有一定的模型优化部署的经验。本人学习能力强、有探索精神、喜欢参与讨论。目前研究方向主要集中在3D视觉上。