



教育经历

浙江大学 - 软件工程 硕士 软件学院	2024年09月 - 2027年06月
985 211 双一流	
西北工业大学 - 计算机科学与技术 本科 计算机学院	2020年09月 - 2024年06月
985 211 双一流	
● GPA: 3.879 / 4.1	
● GPA排名: 21/234; 综合排名: 10/234	
● 语言: CET-6	

荣誉奖项

2021 中国机器人大赛 FIRA小型组-仿真组11vs11 冠军	2021.6
国家奖学金	2021.12
ICRA Robomaster人工智能挑战赛 国际三等奖	2022.6
2022微信小程序应用开发赛 西北赛区 二等奖	2022.8
三星奖学金	2022.12
华为“智能基座”奖学金	2023.3
RoboMaster University Sim2Real Challenge 国际二等奖	2023.6
腾讯一等奖学金	2023.12
西北工业大学优秀毕业生	2024.6

专业技能

- 熟悉C++、Python等语言。
- 熟悉深度学习框架，为Pytorch Lightning修复漏洞并被合并。
- 有大模型训练/微调、RLHF经验。
- 熟悉三维视觉/计算机视觉的经典任务与算法，有较多开发/调试经验。
- 熟悉linux与ROS，能够使用Gazebo、CMake、PCL等工具，有机器人竞赛/开发相关经验。
- 熟悉html、css、js等语言，有web开发经验，熟练运用git版本管理工具，有较多团队管理和合作开发相关经验。

工作经历

支付宝(杭州)信息技术有限公司 - 实习生(学术型) 视觉智能实验室	2024年12月 - 至今
● 设计基于先验的六自由度物体位姿估计算法，实现稀疏、遮挡先验下的鲁棒估计。	
● 研究不同相机位姿参数化表示的优劣。	
北京格灵深瞳信息技术有限公司 - 实习生	2024年07月 - 2024年09月
● 3DGS与相机位姿的联合优化，进一步提升了基于匹配方法的相机位姿精度。	
● 实现了生成扩散模型训练与LoRA微调，增强稀疏视角下的3DGS重建效果。	
● 设计可泛化的鲁棒六自由度物体位姿估计算法。	
上海人工智能创新中心 - 实习生 通用视觉	2023年10月 - 2024年06月
● 实现了基于OpenStreetMap的城市平面数据采集方法，实现了自动化数据处理管线。	
● 基于Diffusion Model的多层次城市布局生成方法。	
● 实现了图像生成结果到标准地理信息数据的转换。	

项目经历

V5robot小程序 - 项目负责人	2022年03月 - 2022年09月
● 作为项目负责人，负责需求分析等基础工作，在后期主要负责导航模块功能、机器人模型展示模块等需求的开发与维护。	
● 借助Canvas画布实现了经典全局路径规划算法的可视化。	
● 使用Threejs完成了大量机器人零部件与机器人整体3D模型的可视化。	
Robomaster人工智能挑战赛 - 定位导航组负责人	2021年11月 - 2022年05月
● 在定位模块采用Cartographer进行建图，基于AMCL算法，结合视觉识别信息进行融合定位。	
● 实现双雷达方案，激光点云融合提升定位效果。	
● 实现自定义代价地图与机器人协同规划。	

社团和组织经历

西北工业大学足球机器人基地V5++组 - 负责人 定位导航组	2021年03月 - 2024年06月
● 在多项机器人竞赛中负责定位导航模块的开发。	

开源项目

基于PPF特征与中心点投票的点云配准算法

[项目连接](#)

基于Diffusion Model的城市平面布局生成

[项目链接](#)