

李俊彦

✉ lijunyandeyouxiang@163.com · 📞 (+86) 13256858957 · 🌐 lijunyan

🎓 教育背景

中国科学院自动化研究所, 北京	2024 – 至今
硕士研究生在读 模式识别与智能系统专业 预计 2027 年 6 月毕业	
山东大学, 山东威海	2020 – 2024
学士 计算机科学与技术专业 综合绩点排名 1/90 曾获国家奖学金两次, 山东省政府奖学金, 小米奖学金, 山东省高等学校优秀学生	

🏆 竞赛经历

第十六届全国大学生智能车竞赛全国总决赛节能信标组 国赛二等奖	2021 年 8 月
<ul style="list-style-type: none">在计算资源受限的单片机平台上, 成功实现了对远距离、小型信标灯的实时检测, 同时消除了反光和环境光源的干扰。利用数字图像处理技术和多层感知机 (MLP) 实现了图像连通域的精确提取与分析。独立使用 C 语言实现 MLP 的前向传播和反向传播算法, 对神经网络底层原理有深入理解。	
第十七届全国大学生智能汽车竞赛全国总决赛讯飞智慧服务组 国赛二等奖	2022 年 8 月
<ul style="list-style-type: none">运用 YOLOv5 进行目标检测任务, 显著提升了图像识别准确率。在 Jetson Nano 平台上部署了目标检测模型, 充分利用了其计算优势。与团队成员紧密合作, 实现了 ROS 系统内的数据交互, 提高了系统的协同效率。	
2022CCF 大学生计算机系统与程序设计竞赛 金奖 。	2022 年 12 月
2021CCF 大学生计算机系统与程序设计竞赛 (华东赛区) 金奖 。	2021 年 12 月

🛠️ 项目经历

T600 电动综合手术台控制系统 导师横向项目	2021 年 10 月-2022 年 8 月
<ul style="list-style-type: none">负责人机交互界面的开发, 确保了遥控器屏幕准确展示手术床的各种状态, 并将用户操作指令准确传递至手术床主体进行控制。手术床上大量可旋转部件在实时贴图时运算开销大, 通过使用 DMA 和部分帧缓冲区技术, 实现了旋转部件计算和向显示屏发送数据的同步进行, 显著提升了界面刷新速度。	
Gaussian Splatting for Articulated Objects 论文在投一篇	2023 年 9 月-2024 年 8 月
<ul style="list-style-type: none">一种基于三维高斯喷溅 (3DGS) 的三维铰接物体重建方法, 旨在从单一视角的少量图像中捕捉铰接物体的外观、几何和动态信息, 并进行高效的三维重建。	

📄 论文

《 Lane Detection with Deep Learning: Methods and Datasets 》	2023 年 6 月发表
<ul style="list-style-type: none">作为第一作者, 负责整体研究设计、模型制作、数据分析, 以及撰写论文;该论文主要研究方向为车道线检测, 综述现有方法和数据集, 分析其在论文中的应用;使用多种方法进行实验, 发现郊区道路曲率过大、存在水平部分, 部分模型难以适应, 并尝试改进适应性。	

⚙️ 技术能力

拥有训练和改进大型神经网络的实践经验。对单片机体系结构有全面而深入的理解。熟练使用 Java 进行 UI 界面设计、TCP 通信和多线程开发, 精通 TCP/IP 协议和 Socket 网络编程。具有网站开发的实践经验, 熟悉前端和后端开发流程, 前端包括现代 MVVM 框架, 如 Vue3.0, 后端包括现代 MVC 框架, 如 Spring Boot。对硬件电路设计有一定的经验, 能够参与并理解硬件设计和开发过程。