# 颜小涵

电话:13338946176 | 邮箱:yxhop666@gmail.com

籍贯:江苏南京 | 汉族

意向城市:上海 | 求职意向:算法工程师、计算机视觉



### 教育经历

同济大学 985 211 双一流

2022.09 - 2025.06

计算机科学与技术 硕士 电子与信息工程学院

上海

• 主要研究方向: 3D计算机视觉, 多模态, 包括场景理解、点云分割、多模态信息交互

• 其他研究经验:三维重建、LLM、Diffusion、强化学习、医学影像处理

• 社团组织经历:参加GameOff2023,结合主题 "Scale" 设计游戏《eScape》,创新度排名1/622,主题贴合排名2/622

河海大学 211 双一流

2018.09 - 2022.07

计算机科学与技术 本科 计算机与信息学院

南京

● GPA: 4.51/5.0 **综合排名: 15/242(前6%)** 英语六级: 501 英语四级: 536

● **社团组织经历**:河海大学ACM队队长,组织河海大学校内程序设计竞赛比赛1次,参与程序设计比赛出题2次

## 实习经历

#### NIO 蔚来 (上海) 自动驾驶研发 大模型部门 —— 大模型组 算法工程师

2024.04 - 至今

- 简介:主要参与两大项目的开发: MLM Evaluator 及 STAMP Tracker
- MLM Evaluator:将 多模态大模型 应用于自动驾驶业务,用于支撑 各类下游需求 包括 E2E Planner、特殊TLD识别 等;
  - 1. 轨迹评价与归因:对 Planner 生成的轨迹进行评价与分析,独立实现模型微调相关代码,走通"研发-训练"的完整流程;
  - 2. 死车识别:识别出场景中的"死车",独立实现微调/评测/数据三个部分代码,向下游提供POC模型;
  - 3. 特殊红绿灯识别:识别不同场景的红绿灯信息,负责项目全流程,参与方案制定,撰写标注规范,实现模型微调
- **STAMP Tracker**:一种基于Transformer结构的跟踪算法,用于识别车辆行驶中遇到的人、车、非机动车等物体;
  - 1. 主线研发:负责GOD/SOD Tracker模型开发,走通新架构的"研发-训练-量化-对点",交付POC模型;
  - 2. 数据开发:给私有数据集刷入场景标签;辅助DA部门进行脏数据清洗;验收ISSUE集标注;实现数据可视化

#### 清华大学智能产业研究院(AIR DISCOVER LAB)机器人仿生平台搭建 —— 算法研究实习生

2024.01 - 2024.03

▶ 简介:搭建基于ISAAC SIM的高保真机器人仿真平台,辅助机器人进行场景理解与重建,负责Real2Sim Pipeline搭建

### 科研经历

参与科研论文合计: CCF A类会议 1篇在投, CCF B类会议 3篇, CCF C类会议 2篇

ScanDescription: Method For Automatically Processing Point Clouds (CCF A类 ACL2025) 一作 在投

● 简介:该论文提出一种自动化生成场景点云描述的方法,丰富3D MLM模型训练和评测数据集

# Recognize Everything with 3D Zero-shot Instance Segmentation (CCF B类 ICRA2025)一作

● 简介:该论文提出了一种**无需训练**的点云分割框架,在室内场景数据集,可以实现超过人类标注的分割结果,代码已开源

#### Anatomical Structure-Guided Medical Vision-Language Pre-training ( CCF B类 MICCAI2024 ) 二作

● 简介:该论文提出了基于**解剖学先验**的图像文本预训练框架,在RSNA、CovidX和CheXpert,具有显著的效果提升,<u>代码</u>已开源

# 获奖/技能

- ACM竞赛:ICPC亚洲区域总决赛铜奖,ICPC 沈阳/南京/昆明区域赛铜奖,CCPC 威海铜奖,CCPC 江苏赛区银奖第二名, CCSP全国总决赛银奖,GPLT天梯赛个人二等奖
- 学术竞赛:Kaggle竞赛 银牌(Top 3%)LLM Science Exam,CCF-CSP 320分(Top 0.8%)
- 代码能力: Codeforces: <u>YanXiaohan</u>(Rating 1969); Leetcode: <u>Bless</u>(竞赛分数 2137)
- 编程技能:常用语言C++、Python;熟悉Pytorch;熟悉Linux、Git的基本操作;了解C#、Docker等计算机基础知识