

# 延建行

☎ 187-4251-1168    ✉ wind\_1997@126.com  
💻 https://yjh.info



## 教育经历

大连理工大学	2020年09月 - 2023年06月
信息与通信工程 硕士 (推免)	GPA 87.74 / 100
大连理工大学	2016年09月 - 2020年06月
电子信息工程 本科	GPA 88.90 / 100

## 项目经历

**基于深度学习的 6-DoF 抓取迁移** 2021年07月 - 至今

主要负责人

- 机器人抓取场景中，提出一种 6-DoF 抓取迁移方法。 [github链接](#)
- 该方法利用网络学到的同类物体的表面对应性迁移抓取位姿，对于每类物体，实现了仅有单个物体具有抓取标注下的抓取位姿估计。
- 此外，提出了一个基于力封闭准则与防碰撞约束的抓取优化模块，提升约 7% 的迁移成功率。
- 在仿真环境 Isaac Gym 与真实场景 (Jaco机械臂 + Realsense相机) 中，取得了最高的抓取成功率。
- 成果形成论文 "[TransGrasp: Grasp Pose Estimation of a Category of Objects by Transferring Grasps from Only One Labeled Instance](#)" (共同一作)，已被计算机视觉顶级会议 ECCV 2022 录用。

**基于自监督的物体 6D 位姿估计** 2021年03月 - 2022年02月

主要成员

- 基于隐式形状表征的自监督类别级物体 6D 位姿估计方法。 [github链接](#)
- 该方法根据估计的 6D 位姿和 3D 隐式形状得到渲染的单视角点云后，利用输入点云和渲染点云的一致性约束进行自监督学习。
- 在 NOCS 物体 6D 位姿数据集上，取得了与最优的全监督方法相当的性能。
- 成果形成论文 "[Self-Supervised Category-Level 6D Object Pose Estimation with Deep Implicit Shape Representation](#)" (二作)，已被人工智能顶级会议 AAAI 2022 录用。
- 本人主要负责不同策略的实验验证，测试代码的实现以及实验管理。

## 实习经历

**北京工源三仟科技有限公司** 2022年03月 - 2022年06月

计算机视觉算法岗

- 该公司为工业X光在线检测解决方案提供商。
- 实习期间本人参与一个 AI 自动训练平台项目。该平台使用 Qt 开发，集训练数据标注、上传及网络训练于一体，实现缺陷检测网络的便捷训练。
- 本人参与并按时完成数据上传至云服务器的实现，云端训练网络的实现。

## 技能/荣誉

- **熟悉**：python, C++, ROS
- **深度学习框架**：PyTorch
- **外语**：CET-6，能够阅读专业文献
- **荣誉奖项**：硕士研究生一等学业奖学金 x 2，学习优秀奖学金（一等 x 1，二等 x 2），国家励志奖学金 x 3