

# 刘权祥

Blog: [immortalqx.github.io](https://immortalqx.github.io)  
Github: [github.com/Immortalqx](https://github.com/Immortalqx)

Email: [immortalqx@gmail.com](mailto:immortalqx@gmail.com)  
Mobile: +86 151-1585-2131

## 教育经历

- 西北工业大学** 本科  
软件工程专业; GPA: 3.628/4.0, RANK: 21/299(前六学期) 2019年9月 - 2023年6月
- 西北工业大学** 学硕  
信息与通信工程专业; 学成绩: 90.91/100 2023年9月 - 至今

## 工作经历

- 物流无人机** 2020年09月-2022年05月  
2020年和2021年中国机器人大赛无人机挑战赛  
主要工作: 在无人机上部署 open-vins, 以确保无人机能够在室内定位; 建立 docker 容器, 以减少环境配置的工作量; 创建了一个名为"pose-remap"的 ROS 程序, 用于将 open-vins 计算的位姿转换为机器人所需的位姿。
- 室外大场景三维重建与新视角生成** 2023年03月-2023年06月  
本科毕业设计  
主要工作: 学习/调研三维重建和新视角生成的一系列方法; 基于 ORB-SLAM2 实现对视频序列关键帧的提取; 在西工大校园拍摄制作了两个大场景的数据集; 使用 COLMAP 对提取好的关键帧进行稀疏重建和稠密重建; 修改 torch-ngp 渲染部分的代码, 实现环绕指定建筑物的新视角生成和视频渲染。
- RoboMaster 机甲大师高校人工智能挑战赛** 2023年09月-2023年11月  
无人飞行器智能感知技术竞赛  
主要工作: 管理比赛进度和分工安排; 搭建无人机实物平台; 在官方提供的 airsim 仿真平台上进行算法开发和测试, 实现了串级 PID 的无人机控制、基于任务阶段划分和有限状态机的决策与规划模块、基于 Correlate-and-Excite (CoEx) 的高速鲁棒双目深度估计; 使用 docker 打包和部署比赛的代码; 撰写技术报告; 剪辑技术报告展示视频。
- CVlife 课程平台助教** 2023年12月-2024年11月  
基于 NeRF 的 SLAM: 理论与实践、基于 3D Gaussian Splatting 的 SLAM、带你实现 3DGS SLAM 等课程的助教  
主要工作: 协助讲师答疑、出题、批改题目、完善课件等; 熟悉基于 NeRF 的 SLAM 和基于 3D Gaussian Splatting 的 SLAM, 熟悉 NeRF、3DGS、NICE-SLAM、MonoGS 等工作的代码。
- 3DGS SLAM 算法工程师 (远程实习)** 2024年03月-2024年04月  
上海司岚博科技有限公司  
主要工作: 重构项目已有的 3DGS 重建代码, 将现有的 taichi-splatting 框架重构成 SLAM 的模式。

## 荣誉奖项

- 2023 无人飞行器智能感知技术竞赛综合赛线上赛二等奖 2023年12月
- 2021 中国机器人大赛无人机挑战赛-无人机实物赛二等奖 2022年04月
- 2021 全国大学生软件测试大赛总决赛开发者测试个人赛三等奖 2021年11月
- 西北工业大学粤港澳专项奖学金 (rank 4.2%) 2021年09月
- 西北工业大学校级一等奖学金 (rank 4.2%) 2021年09月
- 2020 年第 22 届全国机器人锦标赛空中飞行机器人实际应用类竞赛一等奖 2020年12月
- 2020 中国机器人大赛无人机挑战赛-无人机快递季军 2020年11月
- 西北工业大学校级二等奖学金 (rank 10.9%) 2020年09月

## 个人技能

- 编程语言:** C/C++, Python, JAVA, MATLAB
- 框架:** Pytorch, CUDA, ROS, OpenCV, Qt
- 工具:** Cmake, Docker, GIT