史宇龙

derek_shiii@yeah.net · derekshiii.github.io · 雅思 7 / 六级 511 · 17320146260

教育背景

东北大学 推免，电子信息类（生物医学工程），硕士 2024.09 - 2027.06

桂林电子科技大学，测控技术与仪器（自动化类），学士 2020.09 - 2024.07

发表论文

已发表

1. **PARDA: A Perceive-Act-Reflect-Distill Agent for Source-Free Unsupervised Domain Adaptation** 一作
IEEE Transactions on Medical Imaging (IEEE TMI), 2026 · DOI: 10.1109/TMI.2026.3744091
Yulong Shi, Shijie Li, Ziyi Li, Lin Qi（通讯作者）, Shouliang Qi, Ting Liu, Wei Qian

2. **Search2Adapt: Multi-Agent Collaborative Tree Search for Source-Free Unsupervised Domain Adaptation** CCF-A, CORE-A* · 一作
34th ACM International Conference on Multimedia (ACM MM 2026)

3. **Tell2Adapt: A Unified Framework for Source Free Unsupervised Domain Adaptation via Vision Foundation Model** CCF-A, CORE-A* · 一作
IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR 2026)

4. **HEAL: Learning-Free Source Free Unsupervised Domain Adaptation for Cross-Modality Medical Image Segmentation** CCF-C, CORE-A · 一作
The 36th British Machine Vision Conference (BMVC 2025)

5. **A3-DualUD: Source-Free Unsupervised Domain Adaptation via Anatomical Anchor Alignment and Dual-Path Uncertainty Denoising for Cross-Modality Medical Image Segmentation** IF 4.8, JCR Q1 · 一作
Computer Methods and Programs in Biomedicine

实习经历

华为，智能汽车解决方案 BU（引望）- 智能驾驶产品部，AI 模型工程师 2026.06 – 2026.09

- **ReinWAM**。设计世界动作模型强化后训练框架，在冻结预训练主干的基础上，分别优化 World Model、Action Expert 及二者的信息交互，并提出面向 World-Action 耦合的因子化 Credit 分配方法，避免将全局 Reward 无差别地回传至不同模块。本方法能够减少共享 Credit 引起的安全退化，并在 NAVSIM 上达到 91.1% PDMS 以及稳定的 EP 改善。
- **JEV-Drive**。设计结合单步语义决策与条件扩散的快速端到端规划框架。基于 Qwen3.5-0.8B 构建 36 类正交驾驶意图表，利用独立 Byte Token 映射实现单次 Prefill 答案位 Logits 切片读出，规避自回归解码延迟。而后将 Qwen 指令通过 Cross-Attention KV、FiLM 特征调制与分类打分偏置三条路径注入 DiffusionDrive，引导 20 个锚点完成 2 步 DDIM 去噪与最优轨迹筛选。该方法在实现 90.5 ms 实时推理的同时，仅凭单前视输入在 NAVSIM 上达到 88.7% PDMS。

项目经历

基于感知-行动-反思-蒸馏范式的多模态医学影像无源无监督域适应智能体 2025.10 - 2026.02

• 提出将无源无监督域适应重构为闭环决策过程的智能体框架，通过 VLM 驱动的感知模块自适应分析目标域特征，协调 BiomedParse 和 SAM3 双视觉基础模型生成高质量伪标签，并设计反思机制进行解剖学可靠性评估与迭代修正，解决传统开环方法的误差累积问题。该工作发表于 IEEE TMI。

面向多模态医学影像的多智能体协作树搜索无源无监督域适应框架 2026.01 - 2026.04

• 设计 Perceptor、Strategist、Executor、Evaluator 四智能体闭环协作框架，通过协作树搜索在分割算子空间中自主探索域特异性适应策略；引入融合几何特征文本描述与视觉线索的多模态解剖感知奖励，实现 Strategist-Evaluator 闭环校准，提升搜索稳定性与伪标签质量。该工作发表于 ACM MM 2026。

获奖经历

国家奖学金 2025.10

第十届全国大学生生物医学工程创新设计竞赛一等奖 2025.07

东北大学一等学业奖学金 2024.12

广西壮族自治区优秀毕业生 2024.05

国家励志奖学金 2022.11

广西壮族自治区政府奖学金 2021.11