

李佳泽

大模型算法研究 | 德国海德堡

robustlijaze@gmail.com robustli.com GitHub: Li-Jesse-Jiaze

教育背景

海德堡大学	2024.04 - 至今
硕士 · 科学计算	德国海德堡
成绩: 1.0/1.0。课程: 数值线性代数、机器学习、计算机视觉、生成式神经网络。	
同济大学	2018.09 - 2022.07
本科 · 数据科学与大数据技术	上海
GPA: 4.4 / 5.0。毕业设计: 基于视觉惯性里程计与视觉重定位的地下车库定位系统。	

工作经历

Aleph Alpha	2026.10 - 至今
Researcher	德国海德堡
· 大模型预训练: 参与 Kolibri 的 MoE 负载均衡、训练优化与超参数调优。模型总参数量为 781 亿, 每个 token 激活 34.6 亿参数。	
· 字节级语言模型: 研究模型如何自动划分字节序列, 将计算资源分配到预测难度较高的位置, 相关成果已以 SOMBRERO 预印本公开。	
海德堡大学	2025.10 - 2026.02
数值线性代数课程助教	德国海德堡
· 协助课程教学, 内容涵盖稠密矩阵特征值问题的数值方法, 以及大型稀疏矩阵特征值问题的迭代求解。	
启元实验室	2022.08 - 2024.03
算法工程师	北京
· 视觉定位: 基于 OpenStreetMap 和数字高程模型 (DEM) 开展视觉定位, 降低地图存储开销。	
· 图像匹配: 开发适应旋转与尺度变化的匹配方法, 用于不同飞行高度与姿态下的无人机视觉定位。	
· 多传感器融合: 融合单点激光测距仪、相机和 IMU 进行状态估计, 缓解视觉惯性里程计的尺度退化。	

科研成果

Exact Quantile Balancing and Load-Error Injection for Mixture-of-Experts	
Pit Neiteimeier, Jiaze Li (equal contribution), Alessio Serra, Philipp Scholl, Sohir Maskey. arXiv:2609.28053 , 2026	
SOMBRERO: Measuring and Steering Boundary Placement in End-to-End Hierarchical Sequence Models	
Pit Neiteimeier, Alessio Serra, Jiaze Li, Sascha Wirges, Lukas Balles, Jan Hendrik Metzen. arXiv:2601.22805 , 2026	
Kolibri: A Sovereign European Model on the Pareto Frontier	
Aleph Alpha. Technical report , 2026	
贡献: MoE 负载均衡、训练优化与超参数调优。	

项目经历

ov_hloc: 视觉惯性定位系统	2021.11 - 2022.04
本科毕业设计	同济大学
· 为 OpenVINS 开发闭环检测与重定位后端, 结合 NetVLAD、SuperPoint/SuperGlue 与 Ceres 位姿图优化, 在移动 GPU 上实现实时运行。	
矩阵特征值求解器	2025
数值线性代数课程项目 · C++	海德堡大学
· 实现 Householder 三对角化、带 Wilkinson 位移和收缩的隐式 QR 迭代, 与 LAPACK 对比计算耗时和内存占用。	

专业技能

编程语言: Python、C++ 框架与工具: PyTorch、TorchTitan、ROS、Ceres
语言: 中文 (母语)、英语 (C1)