

# 杨俊

电话: 15527329630 | 邮箱: 352883967@qq.com  
籍贯: 广东惠州 | 政治面貌: 中共党员  
求职意向: 研发岗



## 教育经历

**武汉理工大学 - 硕士** 2018.09 - 2021.06

- 研究生推免进入武汉理工大学
- 荣誉/奖项: 研究生卓越奖学金、研究生二等奖学金
- 相关课程: 车辆工程控制基础、数学模型、现代控制理论及应用、应用数理统计等。
- 主要方向: 第一学年主要研究汽车绿色设计及循环利用, 第二学年开始研究无人驾驶路径规划算法及仿真相关内容

**武汉理工大学 - 本科** 2014.09 - 2018.06

- GPA: 3.86 / 5.0 (专业前10%)
- 荣誉/奖项: 校二等奖学金\*2、校三好学生\*3
- 班级职务: 班长(大二)、学习委员(大三); 武汉理工大学汽车协会宣传部部长
- 相关课程: 汽车设计、机械设计、汽车理论、优化设计、先进制造技术等

## 实习经历

**湖北三环智能科技有限公司 - 决策算法工程师** 2019.09 - 2020.07

- 负责: 1. 实现多AGV协同控制算法; 2. 通过State Lattice、轨迹优化等算法融合匹配, 结合环境和自身物理约束, 在轨迹平滑、工作时间和能量消耗加权平衡的目标下, 完成单AGV根据AGV调度系统分配的任务, 从而实现AGV路径规划规划算法
- 成果: 1. 初步实现基于状态采样和轨迹优化的单AGV的路径规划及轨迹规划算法; 2. 结合港口场景和AGV实车, 基于ROS建立自动化港口实际运转的规划算法虚拟测试平台

## 项目经历

**高速高精度重载AGV开发** 2019.09 - 2020.07

- 在港口管理系统层面实现对集装箱搬运任务的智能调度, 根据集装箱转运要求及港口堆场排布等信息分配集装箱的转运计划, 包括智能调度算法、结合openTCS的AGV车队状态监控等内容;
- 根据调度信息及AGV状态, 首先避免AGV车队间的堵塞和冲突等状况, 进行全局路径规划, 根据全局路径规划信息实现精确到具体速度、加速度、转角指令等的局部路径规划; 3. 建立港口仿真平台, 建立港口场景模型, 并基于ROS实现调度模块、路径规划模块等智能化模块的集成。

**回用件分类分级管理软件系统搭建** 2018.12 - 2019.06

- 项目中负责利用C#实现回用件分类分级算法, 并开发出分类分级模块的软件界面。该模块主要功能为自动分析生成回用件分类分级结果, 以及对回用件信息的数据库管理
- 该项目成果为申请并获软件著作权《报废汽车回用件分类分级管理软件系统》一项, 并由部分企业内测使用

**中国物资再生协会团体标准起草及修订** 2018.07 - 2019.07

- 项目前期先后前往北京、河北、四川、广州等地调研汽车回用件技术现状及市场情况, 撰写70 000+字的关于国内外回用件技术和市场现状的调查报告; 后期开展标准起草及修改, 多次参加全国物资再生会议并作标准起草情况报告
- 该项目成果为《报废汽车回用件分类分级标准 车灯》、《报废汽车回用件分类分级标准 内饰件和外饰件》、《报废汽车回用件分类分级 入库和出库流程规范》三项团体标准

## 社团和组织经历

**武汉理工大学汽车协会 - 部长 宣传部** 2015.04 - 2015.11

- 参与组织“SGMW杯”汽车无限创意大赛, 协调前期分工及准备工作, 参与赛程赛制的制定, 并联系汽车学院教授讨论大赛主题; 组织宣传部干事向校内外推广赛事信息, 广泛征集参赛作品; 赛后详细报导赛事资讯
- 在协会中主要负责协调宣传部成员向协会会员普及汽车知识、宣传和记录协会活动和赛事信息、协会活动资讯报导、协会网络平台运营管理
- 次年协会获评湖北省十佳社团

## 技能/证书及其他

- **基本软件:** Office办公软件(熟练); Matlab(掌握)
- **专业软件/编程语言:** 1. C#(使用C#实现上述回用件分类分级管理软件系统编写); 2. C++(基本掌握, 基于ROS提供的API作为实现在虚拟测试平台上的算法编写); 3. Python(基本掌握, 主要用以阅读代码); 4. Linux(基本掌握, 主要的算法仿真测试是在Linux平台上进行); 5. ROS(基本掌握, 搭建算法测试使用到的平台)
- **兴趣爱好:** 硬笔书法(较精通)、阅读、电影、篮球、乒乓球
- **语言:** CET6(560分)

## 自我介绍

- 幽默风趣, 拥有良好的沟通和协调能力, 善于应变, 能够快速适应新环境, 对新事物保持热忱与期待, 并且一直保持高度的学习热情