|  |  |
| --- | --- |
| 韩亚静  机械工程硕士  个人信息 Info  **电话：**13313284783  **出生日期：**1994-01-01  **政治面貌：**中共党员  **民族：**汉族  **身高/体重：**178cm/77kg  **研究方向：**机器学习算法的工程应用  **邮箱：**1032842061@qq.com  **籍贯：**河北省承德市  **Q Q：**1032842061  **地址：**湖南省长沙市岳麓区橘子洲街道湖南大学机械与运载工程学院  **英语：**CET6 440  **自我评价：**  从能力上讲，自己拥有认真负责，踏实肯干、合作能力强的优点，对数学和动手实践有很深的热爱，对新鲜事物有着强烈的好奇心，自学能力强。从精神层面来讲，我比较乐观，在面对困难时不气馁，有着遇强则强的特点，在压力下我也能化压力为动力进而更好的工作。 | **教育背景 Education Background**  **湖南大学 机械与运载工程学院 机械工程专业**  **时间：**2018-19 至2021-07  **成绩排名：**Top 20%  **学历：**硕士研究生/全日制统招  **燕山大学 车辆与能源学院 车辆工程专业**  **时间：**20183-19 至2017-07  **成绩排名：**Top 10%  **学历：**本科/全日制统招  **实践经验 Work Experience**  **知识和技能**  •熟练使用Python，熟悉并会使用深度学习架构mxnet。  •研读了该领域的顶尖论文250余篇，对计算机视觉的主流架构，如：RCNN、 Faster RCNN、SSD、YOLO、FCN 等有深刻的了解。  •熟练使用CAXA，CATIA等制图软件，熟练使用ABAQUS、ANSYS等计算机辅助设计软件。  **项目经验**  项目名称: 城市交通管理系统  时间: 2019-11 至 2020-05  项目描述: 项目主要研究通过道路设施上方的摄像头、测速装置以及其他数据采集工具，完成交通数据的采集，汇聚处理后得到相关地区的道路使用情况和交通状况，为智能驾驶，智慧车列等新兴技术提供数据支持。  项目职责: 1.研究目标识别算法，以红外图像和可见光图像融合为基础提高复杂环境（雨雪，雾、雨等）下目标识别的精度，提高系统的可靠性。2.设计硬件系统  项目名称: 智能水下机器人设计  时间: 2018-10 至 2019-10  项目描述: 研究一款用于水下探索和勘测的水下机器人，用于代替人工对未知水下环境进行探测和感知，为水下救援和水下科考提供方便。  项目职责: 1.通过研究水下摄像头成像处理算法，使水下机器人搭载的摄像头成像清晰，干扰和噪音低。2.研究和计算水下机器人的动力学模型，并开发出水下机器人姿态控制算法，提高水下机器人的工作时运行的稳定性。  **所获荣誉 Honors**  2013-2017年 在燕山大学获得二等奖学金四次  2015年10月 荣获‘燕山大学车辆与能源学院优秀团员’  2016年5月 获得国家励志奖学金  2016年12月 荣获‘燕山大学车辆与能源学院三好学生’  2017年7月 荣获‘燕山大学车辆与能源学院优秀毕业生’  2019年10月 获得湖南大学研究生二等奖学金  **校内实践 School practice**  2013年9月-2014年10月：担任车辆工程三班班长  2013年9月-2014年12月：担任燕山大学学生会干事  2018年9月-2019年10月：担任湖南大学车身国家重点实验室学生助理  **社会实践 social practice**  2015年10月：‘秦皇岛市国际马拉松赛’志愿者  2015年3月-4月：在长春第一汽车制造厂参观实习  2019年12月：参与湖南省贫困县脱贫摘帽评审工作 |