



基本信息

姓 名：陈林
学 历：硕士研究生
电 话：18672187960
邮 箱：942811442@qq.com

出生年月：1995.11
政治面貌：共青团员
民 族：汉 族
籍 贯：湖北省荆门市



教育背景

2018.09-至今	武汉理工大学	仪器科学与技术	硕士 专业排名 TOP 30%
2014.09-2018.06	武汉理工大学	测控技术与仪器	本科

项目实践

2020.03-至今 群围捕环境下无人机基于多传感器的威胁检测与跟踪方法研究

简介：该项目主要用于检测和跟踪无人机周围的运动目标，测量它们的运动数据，让无人机及时避开危险。对激光雷达的测量结果与图像处理的结果进行数据融合，检测出无人机周围的静态和动态目标。利用目标的位置和外观信息对相邻帧目标进行关联和跟踪。

职责：1、多传感器的数据融合策略；2、动态背景下运动目标检测算法。3、多目标跟踪算法。

2019.9-2019.12 基于 SLAM 定位的小车

简介：该项目基于开源 ORB-SLAM2 项目。利用 SLAM 算法对小车进行定位，使小车按照预定的轨迹运行，并在屏幕上显示小车的运动轨迹。

职责：1、ORB-SLAM2 源码的理解与修改；2、QT 界面的编写。

2019.07-2019.08 华阳通用电子 E300 项目实习

简介：学习公司仪表 APP 开发框架和流程，学习 QNX 系统，公司系统库的 API，GUI 工具等。基于 E300 项目的开发文档，利用 GUI 工具制作动画资源，编写和调试对应的 APP。

职责：1、学习 APP 的开发框架；2、编写主界面和收音机 APP。

2018.09-2018.12 下棋机器人

简介：在电脑上每下一步棋，将信息通过蓝牙发送给机械臂，操作机械臂对真实的棋子完成相同的操作。

职责：1、完成机械臂与电脑的通信协议；2、编写 QT 界面和五子棋算法。

专业技能

熟练掌握 C,C++ 语言，常用的数据结构和算法。

熟悉 OpenCV 库，熟悉 QT，有较好的数学基础。

了解 linux 系统常用命令操作，了解视觉 SLAM。

英语水平：CET6，良好的英语写作能力与文献阅读能力。

获奖经历

校一等奖学金（1 次）；校二等奖学金（1 次）；

中国教育机器人大赛二等奖（1 次）中国教育机器人大赛三等奖（1 次）；

实践自评

专业基础扎实，做事踏实细心全面，工作态度认真负责，善于独立思考，具有团队合作精神