

基本信息

姓名：马吉祥 年龄：24岁
性别：男 工作年限：应届生
联系电话：13657230818 邮箱：unicorn@hust.edu.cn

教育背景

2018-09 ~ 2021-07 华中科技大学 控制科学与工程（硕士）
成绩排名：前10%
主修课程：最优控制，优化理论与算法，矩阵论，概率论与数理统计，机器人学原理，人工智能应用技术

2014-09 ~ 2018-07 安徽建筑大学 计算机科学与技术（本科）
成绩排名：前10%
主修课程：高等数学，线性代数，数据结构，离散数学，计算机网络，概率论与数理统计，数据库系统原理，计算机操作系统

项目经验

2019-12 ~ 2020-04 视觉SLAM与导航系统 负责人
基于视觉SLAM与机器人运动学模型，提出一种结合采样和图搜索的Hybrid-RRT*路径规划算法，最大化路径上视觉前端的跟踪质量。

2019-07 ~ 2019-11 中国石化油库运输调度系统 参与
油罐车运输成品油任务需要合理调度，满足复杂约束。在此项目中参与了开发任务调度数据库和满足约束的最优排班算法。

实习经历

2019-04 ~ 2019-08 武汉库伯特科技有限责任公司 算法工程师
前期参与公司一款自研双目相机的标定，后期参与开发一款车间捡货机器人的SLAM算法和路径规划算法。

技能特长

- 熟悉C++、Python、OpenCV、PCL、ROS等语言工具；
- 熟悉视觉SLAM（如ORB-SLAM2、VINS、MSCKF等），了解激光SLAM（如Cartographer、LOAM）和基于惯导多传感器组合定位相关算法；
- 熟悉移动机器人经典路径规划算法（如A*、RRT*、D*、PRM等变种）；
- 了解常见轮式机器人运动学建模和运动控制算法；

英语水平

- 英语四级：541
- 英语六级：461

自我评价

本人目前就读于华中科技大学自动化与人工智能学院图像所，本科专业为计算机科学与技术。我曾经在本科阶段多次参与机器人赛事，并有幸参加Robocup国际赛，从此与机器人结下了不解之缘。兴趣使然，加上自己喜欢格物致知、喜欢挑战的性格，所以在研究生阶段选择了SLAM这个具有深度和挑战的研究方向。在这近三年时光里，我系统学习了机器人原理，优化理论和计算机视觉，熟悉主流视觉SLAM和激光SLAM框架。除此之外，还掌握常见的路径规划算法，并有过实际机器人的开发经验。我认为毕业不只是学生生涯的结束，更是在实际项目中学习和挑战自己的全新开始，我相信未来的我一定会会有更大的进步！