研究方向：智能汽车安全驾驶；图像识别

本科毕业论文：剁辣椒生产线输送机的设计

硕士毕业论文：基于卷积神经网络的驾驶员状态监测系统研究

第四届湖南省大学生工程实训综合能力竞赛“一等奖” 第四届湖南省大学生工程实训综合能力竞赛挑战赛“省第二名”

湖南农业大学力学竞赛、物理竞赛、结构模型大赛“三等奖” 湖南农业大学三好学生、优秀学生干部、青年志愿者、社团积极分子

**发明专利：**用于芡欧鼠尾草脱粒的浮动控制轴流式脱粒方法与流程（授权） 一种迁移学习的汽车驾驶员状态监测方法及系统（审查）

**软著：**驾驶员状态检测系统（授权）

**论文**：基于圆柱凸轮机构“8”字无碳小车设计 高空玻璃清洗机器人的研究与论述

**其他：**湖南农业大学优秀毕业设计 湖南省育才奖学金

**社会交际能力：**本科担任学生会部长，有一定的社会交际能力；大学期间参与多个志愿者活动，获得校级优秀青年志愿者称号，有社会责任感 **爱好：**乒乓球，篮球、羽毛球

社会交际能力与爱好

**证书：**CET4 ；C语言国家计算机二级； **软件：**NX/Proe/Solidworks Auto-CAD Matlab Pycharm/Anaconda

**语言：**Python C语言 Matlab

技能掌握

**2018.09—至今 武汉理工大学 机械工程 工学硕士 81.2/100 二等奖学金1次；三等奖学金1次**

**2014.09—2018.06 湖南农业大学 机械设计制造及其自动化 工学学士 3.42/4.0 励志奖学金1次；二等奖学金2次**

成果获奖

实习经历

**2018.12-2019.12 上汽通用五菱汽车股份有限公司，柳州** **实习部门：技术中心-底盘集成科 岗位：悬架系统工程师**

**主要工作与项目：**三维模型创建，二维图纸绘制，技术文件撰写，TCAE T1/T2数据发布锁定、供应商交接等工作。

1、四款新能源车型的底盘设计、制造、数据发布等；其中个人完全负责某三座新能源车的减振器总成及其部件的设计、绘图、校核、绘图、数据锁定发布、力学实验等工作，同时支持其他三款车型的底盘工作。

2、智慧商店项目-智能无人售货车项目，负责总体项目的规划、无人小车导航方式的设计规划部分。

3、智能化设计平台项目，参与智能化底盘设计流程技术讨论与方案策划，并负责对相关的部分人员进行机器学习、神经网络的培训。

**主要参与项目**

* **2016.03-2016.12 湖南省第四届大学生工程训练综合能力竞赛 角色：队长**

负责团队分工，“8”字无碳小车结构设计、凸轮设计、三维建模、图纸绘制、轨迹仿真、赛场现场调试。

* **2016.12-2017.6 校级大学生研究项目：芡欧鼠尾草自动脱粒机项目 角色：负责人**

负责芡欧鼠尾草自动脱粒机整体机构的规划设计、三维实体建模（参与）、加工制造工程图绘制（参与）以及后期专利文件等撰写工作。

* **2017.3-2018.3 湖南省省级大学生创新性实验项目：摩天大楼外侧玻璃清洗机器人改进、创新实验 角色：负责人**

负责整机中玻璃吸附以及运动方式模块的设计，同时参与整机的运动协调等部分设计，后期结题文件撰写。

* **2018.8-2020.6 无人驾驶制动控制系统研究 角色：子项目负责人**

负责无人驾驶制动前信号获取-驾驶员的危险状态监测任务。

* **2019.3-2019.9 “英特尔杯”第一届中国研究生人工智能创新大赛 角色：队长**

负责团队分工，参赛项目“一种基于深度学习的驾驶员状态监测方法”的代码撰写调试，参赛文件撰写。

**主要论文**

* **《遗传帝国竞争混合算法在装配序列规划中的研究与应用》（北大中文核心，已录用）**



主要科研比赛经历

教育背景

生日：1995.08.09—中共党员 籍贯：甘肃-庆阳

电话：15576686431 邮箱：1406740589@qq.com

杨涛