



邝 佳

## 个人资料 Personal

籍 贯：湖北省恩施市

性 别：男

出生年月：1995年8月

政治面貌：共青团员

学 历：全日制硕士研究生

爱好特长：健身、羽毛球、台球

## 联系方式 Contact

手 机：15586429862

邮 箱：wangyikjia@163.com

## 专业技能 Professional skill

嵌入式开发技术：一般掌握

C++编程：一般掌握

Python编程：一般掌握

图像处理 (Opencv)：一般掌握

Ubuntu-Ros：一般掌握

计算机三级：嵌入式开发系统

英 语：CET-6

## 校园经历 Campus experience

班级学习委员，实验室负责人

## 自我评价 Self-evaluation

乐观开朗、积极上进，自身责任意识强，做事认真踏实；

热衷学习探索机器人技术，对机器人各个构成模版及技术都有所涉及，较深入的掌握了图像处理技术；

拥有团队管理经验，具备良好的团队合作能力。

## 教育背景

2018.09~2021.06 武汉科技大学-机器人与智能系统研究院 硕士 控制工程

2014.09~2018.06 华北科技学院 本科 自动化卓越工程师

## 主修课程

•机器人原理与应用，人工智能技术与应用，机器学习与数据挖掘，自动控制原理，线性系统理论，单片机，PLC，数字电子技术，模拟电子技术

## 项目经历

★2018.11~2019.05 面向三维大气环境监测的多无人机协同气体构图与同步定源研究 (国家自然科学基金) --主要参与

•主要工作：负责技术路线中无人机气体浓度监测实验平台搭建和实验设计，以及污染区域三维气体浓度地图的绘制、多个子地图的拼接融合实验研究

## 竞赛经历

★2019.10~2020.05 RoboMaster2020 人工智能挑战赛 --技术顾问

•主要工作：作为技术顾问，负责整体算法方案选择；作为竞赛中决策组负责人，进行行为树算法代码编写

★2016.10~2017.06 RoboMaster2017 机甲大师机器人对抗赛 --视觉组长

•主要工作：负责步兵机器人大神符目标检测；负责机器人整体调试与算法验证

## 科研成果

★学术论文：Monocular Vision-Inertial Odometry based on Asynchronous Kalman Filter [J](International Journal of Advanced Robotic Systems(IJARS), 通讯作者)

★学术论文：Visual Odometry Based on Feature Points of Instance Segmentation in Indoor Environment [C] (The China Automation Congress (CAC2020). 第一作者)

★发明专利：一种基于深度学习的消防隐患检测机器人及检测方法 (申请号 201910609252.7, 第二作者, 受理公开)

## 荣誉奖励

2014~2015 年度“国家奖学金”

2015~2016 年度“国家励志奖学金”、院长特别奖学金三次

2016~2017 年度河北省“三好学生”称号

2018 年度华北科技学院优秀毕业生

2018~2019 年度武汉科技大学研究生一等学业奖学金

2019~2020 年度武汉科技大学“优秀研究生”，研究生二等学业奖学金

2019 年获中国研究生电子设计竞赛华中赛区一等奖

2017 年获全国大学生机器人大赛 RoboMaster 机甲大师赛三等奖

2016 年获全国大学生智能汽车竞赛华北赛区电磁组一等奖

2016 年获河北省普通本科院校大学生电子设计竞赛二等奖

2015 年获国际大学生 iCAN 创新创业大赛总决赛三等奖