



张天宇

应聘岗位：软件开发

联系方式

- ◆ 15902781557
- ◆ 1103720225@qq.com

个人信息

- ◆ 所在籍贯：湖北武汉
- ◆ 出生年月：1994 年 8 月
- ◆ 政治面貌：团员
- ◆ 现居地区：湖北武汉

自我评价

- ◆ 良好的学习能力，能熟练利用专业软件进行建模仿真，习惯制定切实可行的学习计划，勤于学习能不断提高自我。
- ◆ 在实验室担任管理人员，具备良好的沟通能力和团队协作能力。
- ◆ 良好的心态和责任感，吃苦耐劳，擅于管理时间，勇于面对变化和挑战。

教育背景

2018.09~至今	武汉科技大学	控制工程	硕士
2013.09~2017.07	江汉大学	测控技术与仪器	学士

项目经历

- ◆ 参与《变电站巡检维护一体化机器人系统》项目，项目组成员，主要负责巡检机器人定位和地图构建方法研究，由于光照条件影响了机器人的定位精度和地图构建精度，完成以下工作：
 - 1.主要负责项目中的定位与地图构建部分实验设计和实验平台搭建。
 - 2.改变 ORB 特征提取方法，设置自适应阈值提高算法的光照鲁棒性，最终提高定位精度和地图构建精度。
 - 3.利用 JS-R 机器人进行实际场景测试算法可行性。
- ◆ 参与《共融环境下巡逻机器人协助模式及其优化方法研究》基金撰写。

获得荣誉

- ◆ 2019.06 “互联网+”大学生创新创业大赛校级金奖 **14/270+**
(主要负责视觉 SLAM 地图构建模块以及目标检测模块的实现)
- ◆ 2019.07 第十四届中国研究生电子设计大赛华中赛区商业三等奖。
- ◆ 2020.08 第十五届中国研究生电子设计大赛华中赛区二等奖 (商业组)
- ◆ 2020.08 第十五届中国研究生电子设计大赛华中赛区三等奖 (技术组)
(主要负责定位和地图构建模块以及人机语音交互模块)

主要成果

- ◆ 论文：《基于改进的 ORB 视觉里程计定位方法》计算机应用 (在投)
- ◆ 专利：《一种基于 Kinect 相机的 V-SLAM 位姿估算方法》受理

技能证书

- ◆ 专业技能类：熟悉 Linux 系统的使用，包括 Cmake 编译、环境配置等；掌握 C++ 编程，包括 OpenCV 相关图像算法的实现、调用和参数修改；了解 Python 编程，能进行简单的库调用和脚本编辑；了解卷积神经网络框架，能使用 YOLOv3 等算法目标识别算法。
- ◆ 办公技能类：熟练使用 office 相关软件 (包括 PPT、Word、Visio 等)
- ◆ 语言技能类：CET4