



项目经历

研究生

- 在 TDT 机器人实验室实习一年，主要负责定位模块，基于 ROS 操作系统应用 C++语言，自行解决了“在高度对称环境下机器人绑架问题”。并向 MDPI 投了一篇论文。掌握 slam 建图方法，Kalman Filtering 实现多传感器融合，AMC，A*，同时对机器人各模块有了一定把控。
- 参加“复杂松软地形条件下载人月球车运动与操纵特性的保持研究”的项目研究，完成轮式移动星球车的建模，针对纵向打滑的控制研究。掌握 ASM，MPC 算法等。
- 通过 ROS 节点通信，联合基于 simulink 的轨迹跟踪控制器，实现对轮式移动机器人的运动控制。

// 个人信息

姓 名：牛亚茜
电 话：18540320109
邮 箱：
3197165741@qq.com
年 龄：24
专 业：车辆工程

// 教育背景

- 东北大学 2019.07 至今
- 中北大学 2015.07-2019.06

// 求职意向

- 智能驾驶与运动控制

//证书

- 四、六级证书
- 计算机二级证书 (C/C++)
- Proe 结业证书

//自我评价

- 乐观好学、善于思考、敢于挑战
- 具备扎实的理论基础和学习能力
- 善于与人沟通，团体意识较强

校园经历

研究生

- 比赛：参加 ICRA RoboMaster 大赛，在导航，决策，感知等模块团体获得一等二等奖。
- 课程设计：
 人工智能方法——在 ROS 平台基于 opencv 库和 C++利用 BP 神经网洛
 算法实现人脸识别；
 大数据(机器学习)——利用 SUV/KNN/决策树方法分别对数据分类；
- 自学书籍：线性/非线性理论，机器学习，ROS 机器人开发实践，概率机
 器人等书籍。研究滑模，PID，MPC，模糊等控制方法。

本科

- 比赛：参加全国数学建模大赛，获山西赛区一等奖。
- 担任过心理辅导员、就业部部长，主持与策划过一系列培训会及参与策划
 过心理剧大赛，手语操大赛，院徽设计大赛等活动。
- 曾特聘为校运会短跑教练之一。

技能&证书

• 个人技能

语言 c/c++, matlab
三维 Proe, CAD, CATIA
仿真 carsim, webots
其他 Linux/ros, lingo, spass, origin

• 荣誉证书

优秀毕业生	优秀共青团员	三好学生
一等奖学金	二等奖学金	单项奖学金
杰出运动员	话剧表演优秀奖	