



// 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

项目经历

研究生

- 在 TDT 机器人实验室实习一年, 主要负责机器人的定位导航模块, 应用 Linux/ROS 操作系统应用 C++ 语言。工作内容:
 1. 采用 Kalman Filtering 算法融合雷达导航与视觉检测自行解决了“在高度对称环境下机器人绑架问题”。参与向 MDPI 投稿的论文关于这部分内容的编写工作。
 2. 改进 A* 算法, 解决“机器人误入障碍膨胀区卡死问题”, 利用三次 B 样条算法优化轨迹。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。工作内容:
 1. 完成轮式移动星球车的动力学和运动学建模, 针对纵向打滑问题设计了一种自适应滑膜方法。掌握 ASM, MPC, 模糊算法等。
 2. 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。

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 神经网络算法实现人脸识别;
 - 大数据(机器学习)——利用 SVM/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 杰出运动员
 - 一等奖学金 二等奖学金 单项奖学金 话剧表演优秀奖