

余聪

求职意向: 计算机视觉算法实习生

手机: +86 153 4226 2086

主页: http://williamyu.top

邮箱: windmillyucong@163.com

Github: https://github.com/YuYuCong

教育背景

2015.09-至今

学士

华中科技大学 机械科学与工程学院

主修: 数字图像处理, 机器视觉, C++程序设计, 机器人学: 建模控制与视觉, 数字电路模拟电路, 机械设计制造等课程

项目经历

思飞工作室(Thinkfly Studio)

嵌入式/机器视觉 2016

DMET国家重点实验室FOCUS团队

机器视觉/计算机视觉 2017-至今

- 研究基于stm32单片机的飞控系统设计。
- 多传感器数据融合,包括IMU,超声波。
- 捷联惯性导航的工程控制基础,包括PID算法。
- 大学生创新研究项目《手势自拍无人机》,基于Kinect深度相机的手势识别算法设计。
- 网球收集机器人项目,基于形状与颜色的网球识别算法,SVM机器学习分割。
- 网球收集机器人路径规划算法,贪心算法,A星,DWA,整数规划算法等。
- 创新研究项目《视觉SLAM算法研究》,学习研究基本视觉slam框架。
- 创新研究项目《基于ROS与SLAM技术的快递机器人》。
- 创新研究项目《基于ROS机器人操作系统的科研机器人平台》。

H

实习经历

武汉木神机器人责任有限公司

研发部 算法实习生 2018.04 - 2018.07

萨顿杯智能车大赛8强航空飞豹杯机器人大赛冠军

获奖经历

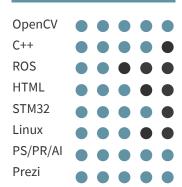
- 类圆形物体检测视觉算法发明专利 2017 • 网球收集机器人实用新型专利 2017 • 全国智能制造创业大赛华东赛区决赛入围奖 2017 • 数字制造装备与技术DMET国家重点实验室FOCUS 团队年度最佳优秀代表 • 社会实践课题 "赴重庆调查滴滴出行运营过程中存 在的问题及改进措施" 获社会实践优秀团队 2016 • 湖北高校科学营美术组优秀志愿者 2016 • 武汉地铁义工优秀志愿者 2016 • 华中科技大学广播台年度最佳设计师 2016
- 轮式全地形移动科研机器人平台,负责嵌入式软件算法开发。
 该项目与武汉大学测绘学院签订采购合同。
- 柔性仓储物流机器人,负责基础视觉SLAM算法的构建。 搭建基于视觉传感器机器人室内建图与同步定位系统。



2015

2015

技能



⊪₩兴趣爱好

- 平面设计
- Lofter博客作品集 windmillyu.lofter.com
- 滑板
- 吉他
- 台球
- 魔方