

王苏湖

学 生

联系信息

电话:
15251325560

网站:
<https://github.com/520lake>

电子邮件:
wang59911562@163.com



个人优势

乐观开朗 乐于学习 热爱骑行

教育经历

无锡太湖学院通信工程本科

2022-2026

专业排名:前 20%

主修课程:高数、大学物理、模电、数电

获得过奖学金

比赛得过奖

参加过人工智能标注的实习

积极学习专业外的科目

国际环太湖自行车志愿者服务

雅思 5

实习经历

上海昇迪凡科技有限公司 人工智能

2024.11-2025.03

进行全英文的数据标注

项目经历

中国机器人及人工智能大赛国二

我负责图像识别和地图构建

2024.05-2024.08

内容:

项目在 ros 机器人开源平台上搭建, 比赛用到了图像处理算法、深度学习技术、通信技术等多领域知识, 并能够将其综合应用到智能车系统中, 以满足比赛的各项任务要求。同时, 比赛也考验团队的协作能力、自主学习能力、应对突发情况(如比赛要求临时变更等)的能力。在中国机器人及人工智能大赛的无人车巡航项目中, 地图构建通常会综合使用激光雷达、视觉传感器多模态传感器融合、SLAM 算法、地图表示方法、数据预处理和后处理以及开源软件工具等技术手段, 以实现高精度, 高棒性的地图构建, 为无人车的自主导航提供可靠的支持。我负责图像处理和地图构建以及面对危机情况的判断。

业绩:

参与第二十六届中国机器人及人工智能大赛自主巡航项目, 我负责地图构建与图像识别任务。通过运用前沿算法精准采集环境数据、构建高精度地图, 基于深度学习模型实现场景图像高效识别, 助力无锡太湖学院代表队荣获全国二等奖, 为团队荣誉贡献技术力量。过程中, 我深度钻研 SLAM 算法、在解决地图偏差、识别误判等问题时, 锻炼了快速定位与解决问题的能力, 也在高压赛事环境下提升抗压应变力。此次经历让我明晰智能导航与计算机视觉领域的职业前景, 锚定发展方向, 积累的技术

与实践经验,也为未来投身科创领域筑牢基础,收获专业成长与职业启发的双重硕果。

第五届全球人工智能算法精英赛算法应用赛

负责建模理解坐标轴的换算比例算法

2023.10-2023.12

内容: 围绕无人车在特定场景下的任务执行展开,参赛团队需设计并运用人工智能算法,使无人车能够完成诸如自主行驶、路径规划、目标识别与避障、特定任务执行(比如在指定区域内完成图像识别、信息采集等)等任务。无人车需要在模拟或实际的环境中,依靠算法精准感知环境信息,做出合理决策并控制车辆的行驶。我负责地图建模,及图像识别校准。

内容:

比赛场景

·场地:3.6mx3.6m,四周有围栏,设置起点、终点和任务点。标靶:任务点前方100cm处,5cmx5cm的AR识别码标靶

·准备:赛前抽取标靶位置,2分钟准备时间。

·开始:裁判示意后启动无人车。

·任务:无人车进入任务点,瞄准并射击标靶,

结束:无人车触碰围栏、进入终点或时间到,比赛结束。

比赛要求

·人员:参赛人员需在场外地操作。

·无人车:使用认证平台,可改装,需满足安全要求。

业绩:

因为设计识别中地图构建和机器人移动算法有点偏差小车撞击到板子,小车没有得分最终只有省二,深度学习算法优化,优化目标检测算法,建模地图的修改。



简历的一些补充图.pdf