性别:女 求职意向: 软件开发, 前端开发

籍贯: 福建省福州市 期望工作城市: 上海

出生年月: 1996年12月 联系电话: +86 17859297602 毕业学校:伦敦大学学院 学历:硕士 邮箱: 1048904413@qq.com 毕业时间: 2021年3月(拿到毕业证) 微信: lzw1048904413 GitHub: https://github.com/AtonalStar QQ: 1048904413



英国利物浦

2020年6月-2020年9月

2019年11月-2020年4月

2018年10月-2019年4月

英国利物浦大学

英国伦敦大学学院

教育经历

University College London (UCL) 伦敦大学学院 2019年9月-2021年3月

专业: 软件系统工程 学历: 在读硕士 英国伦敦

相关课程:需求工程与软件架构,工具与环境,专业化实践, 计算机安全,信息获取与数据挖掘等

2017年9月-2019年5月 University of Liverpool 利物浦大学

专业: 计算机科学 学历: 本科 相关课程: 算法进阶, 面向对象编程, 数据库系统开发, 脚本语言, 移动开发, 软件工程, 人工智能等

荣誉: Bachelor of Science with Honours in Computer Science (First Class) 荣誉一等学位

西交利物浦大学 2015年9月-2019年7月

专业: 信息与计算科学 学历: 本科 江苏省苏州市

相关课程: 计算机系统,数据库,算法与数据结构, Java 编程,操作系统等 荣誉: 2016/17 University Academic Achievement Award 校级二等奖学金

项目经历

IBM - MayFlower 五月花号自动驾驶船 (研究生毕业小组项目)

Unity 模拟+Django 服务端+React 前端 该项目为 UCL 与 IBM 公司合作项目,原本是为谢菲尔德运河上的船开发自动驾驶系统,受疫情影响改为无人船开发框架的研发。用 Unity

模拟当地环境和传感器,连接 ROS(机器人操作系统)控制模拟环境中的船实现自动行驶,同时开发网页端显示数据并提供手动控制接口。

个人任务: Unity 中用模拟河道场景, C#模拟电池、GPS、IMU 传感器并向 ROS 发送数据;

用 Python 的 Django 及 REST Framework 搭建 Server 端,连接 ROS 获取数据存到数据库并支持 API;

在 React 前端内实现部分后端数据获取。

NTT DATA - Asset Tracking System 财产跟踪系统

React Web 应用前端开发 英国伦敦大学学院

该项目为 UCL 与英国 NTT DATA 公司合作项目,由六人的学生小组为 NTT DATA 开发财产跟踪系统的实验版软件,最终为 GOSH 医院提 供医疗设备的定位跟踪。小组任务为开发 API 接收 beacons 蓝牙信号处理系统传来的位置数据,开发 Web 应用和 Android 应用为使用者 提供设备位置和数据分析的显示,以及用户管理功能。

个人任务: 撰写部分需求设计文档,并主要负责 React Web 应用前端开发。

勋伯格 12 音音乐自动作曲软件 (本科毕业项目)

根据阅读有关勋伯格 12 音作曲法的论文介绍,独立开发了 12-Tone-Serial-Music PC 端自动作曲软件。

具体工作:文献研究,撰写需求设计书,使用 Java MIDI 编程实现 12 音作曲算法,Java Swing 界面实现,LilyPond 生成乐谱。

实习经历

Java PC 端应用

福建实达电脑设备有限公司 2017年1月-2017年2月

研发实习生 产品研发部 福建省福州市

参与英文版 Thin-Client Management System 瘦客户端管理系统研发。

具体参与了对系统的安装手册和操作手册的英文翻译,翻译并调整中心控制系统的英文版页面。

专业技能

编程语言: 熟悉 Java, JavaScript, Python

前端相关: 熟悉 HTML & CSS & JavaScript, React; 使用过 Bootstrap, React-Bootstrap, Ant Design;

后端相关: 使用过 Python Django REST Framework; 了解 Java Servlet/JSP;

数据库相关: 熟悉 SQL, MySQL;

版本管理:熟悉 GitHub;

操作系统: 熟悉 Windows; 了解 Linux, MacOS

英语能力

雅思 7.0 (2018年)