王楠



教育经历

同济大学 985 双一流 211 2022年09月 - 2025年03月

计算机科学与技术 硕士 电子与信息工程学院 上海

西南交通大学 双一流 211

计算机科学与技术 本科 计算机与人工智能学院 成都

社团和组织经历

校级组织:园区自我管理委员会 2018年09月 - 2021年06月

部长 媒体运营部 成都

项目经历

基于智能控制的机器人调度系统(核心成员)

2023年03月 - 2023年04月

2018年09月 - 2022年06月

 项目介绍:该项目来自华为华为云数据库中心5G运维机器人的应用场景,通过在不同地图下对多个机器人进行策略分配、 控制调度与路径规划,使机器人集群实现最优调度。

• 主要职责:负责机器人策略分配和移动控制部分。在策略分配方面,分别基于贪心,实现了自底向上与自顶向下的分配方法;在移动控制方面,使用PID实现了机器人的运动控制并运用ORCA算法实现了避障控制。

• **项目成果**:获得华为软件精英挑战赛二等奖。

基于Spring Boot的高校科研平台项目开发实践(核心成员)

2021年07月 - 2021年08月

• 项目介绍:基于Layui与Spring Boot完成一个高校科研平台的前后端设计,设计完成各个功能模块与数据库。

• 主要职责:数据库设计,后端功能模块实现,前后端代码调试。

动态拉伸加载下材料表面梯度微形貌对细胞黏附行为的调控(核心成员)

2021年03月 - 2021年06月

• 项目介绍:基于STM32单片机实现一个用于对生物材料进行动态拉伸加载的实验装置,监测材料的位移信息与压电信息。

• 主要职责:STM32控制逻辑设计,C#上位机控制面板设计,拉伸加载装置设计,数据分析。

■ 项目成果:作为国家级SRTP项目结题,获得全国大学生生命科学竞赛二等奖。

竞赛经历

第十六届五一数学建模竞赛二等奖	2019.05
第十一届MathorCup高校数学建模挑战赛一等奖	2021.05
全国大学生生命科学竞赛二等奖	2021.08
2023华为软件精英挑战赛二等奖	2023.04

目前研究方向

3D计算机视觉

• 主要方向:单目深度估计,双目立体匹配、多视角合成

• 相关内容: NeRF, SDF

多模态融合

主要方向: Image to Prompts相关内容: Transformer, Diffusion

专业技能

专业软件: MATLAB AltiumDesigner SpringBoot Arduino Comsol Origin Ps Pr Ai

编程语言 : 熟练使用C/C++ , Python。熟悉深度学习框架Pytorch , Pytorch-lightning , 了解Java , C# , Vue

专业能力:熟练掌握算法与数据结构,熟悉Linux指令以及Docker、Conda使用,TCP/IP网络体系