



高 雄

求职意向：研发类岗位

- 1997,11,26
- 内蒙古，鄂尔多斯
- +86 15594891263
- 768233721@qq.com
- gx711622
- <https://github.com/IMCNGX>

职业技能

- C/C++
- Linux
- ROS
- OpenCV
- QT
- ARM
- DSP

语言能力

- 中文
- 英语
- 俄语

教育背景

2016/09-至今 西安电子科技大学 空间科学与技术
In-depth studies on the impact of bamboo nutrition for young pandas and its relation to relaxing, sleeping and snoozing parts of the day.

项目经历

2017/11-2019/07 用于智能送货的无人机与智能车联动系统 负责人
项目内容：用于智能送货的无人机与智能车联动系统是以道路车辆自身传感器的智能感知与空中无人机的信息交互数据智能为理念。依靠智能车机通信技术提供为交通信息的交叉融合处理提供有效数据，实现车机动态信息实时交互。增强了车对道路交通环境动态的感知能力，使得无人车辨识对自身最优交通信息，做出合理的交通驾驶行为。提高道路行驶安全和交通利用效，减少了车辆拥堵情况和交通事故的发生。车机联动技术为解决复杂交通问题提供了一种有效的方法，并对智能交通的无人车发展具有深远意义。
主要职责：无人机的 UWB 定位，目标的识别追踪，SLAM 建图，YOLO 网络移植，PID 调节，蒙特卡洛定位，A* 搜索算法避障。

2018/04-2018/10 基于多空基平台的目标识别与跟踪系统 成员
项目内容：实验室老师与中国工程物理研究院电子所合作项目，研究内容涉及自组网通信，机群编队，航迹规划，障碍物检测与避障，搜寻策略制定，目标检测与跟踪。本项目利用 zigbee 实现无人机自组网。基于 DJI M100 开源硬件和 OSDK 框架实现对 15 架无人机的底层控制，从而将 15 架分为三组，实现头机领航，从机跟随的编队控制和队形变换。通过 Guidance 完成周围障碍物检测。使用 DWA 算法进行局部规划实现避障。利用 apriltags 实现车载 taret 的标签检测与三维解算。基于 UWB 完成精确定位，实现对车辆包围。主要职责：对 UWB 传回的距离信息，使用 chan 式算法进行解算，得出无人机和目标车辆在基站构成的坐标系中的 x 坐标和 y 坐标（精度可达到 10cm 左右）。从而实现无人机机群对目标车辆的包围。制作机械结构实现无人机投放物品。

2016/11-2018/07 基于多普勒雷达体势识别的智能家居控制 负责人
项目内容：以 STM32F030F4P6 为核心、综合手势传感器、温度传感器、音乐芯片等，实现通过识别手势的晃动，解算出手势的方向控制切换歌曲、测量温度等功能。
主要职责：电源电路设计，按键、报警与显示电路设计，STM32F030 核心部分设计。

高 雄

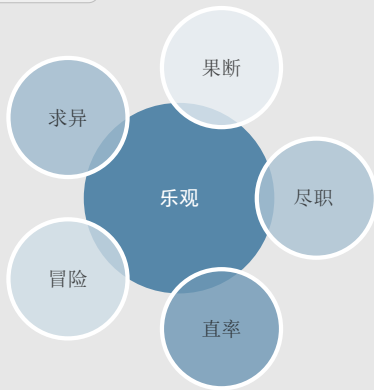
求职意向：研发类岗位

自我介绍

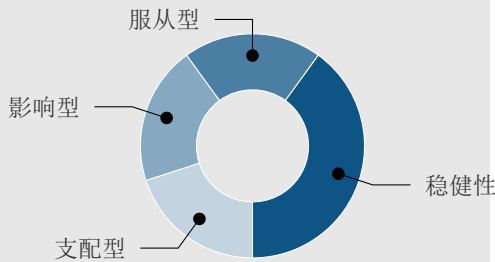
性格沉稳，有责任心，待人友好，乐于团队协作和沟通，适应能力和学习能力强，对计算机视觉，机器人技术和深度学习有非常浓厚的兴趣，自身具有扎实的编程基础和开发相关应用的能力。

性格分析

性格特质



DISC



办公能力

- office
- Word
- Powerpoint
- adobe
- Photoshop
- Premiere

个人博客

<https://blog.csdn.net/gx768233721>



校园经历

- 2017/09-2018/07 航光北斗创新俱乐部 主席
为新成员培训 C 语言、SolidWorks 使用、绘制 PCB、智能车制作等、与中电二十所合作创立创新领航众创空间。
- 2017/04-2018/07 空间院科学技术协会 副主席
负责院科协技术培训（培训内容为焊接 pcb、51 单片机）。

竞赛获奖

- 2019/07 国家大学生创新创业训练计划项目验收优秀
- 2019/05 ICRA 2019 DJI RoboMaster 人工智能挑战赛三等奖
- 2018/07 省级大学生创新创业训练计划项目验收优秀
- 2017/08 第十二届全国大学生“恩智浦”杯智能汽车竞赛，西部赛区三等奖

资格证书

- 2018/06 英语四级
- 2017/03 全国计算机等级考试二级 c 语言程序设计

兴趣爱好

- 骑行 游泳 观光
- 音乐 编程 游戏

2019年7月10日

高 雄