

* **编程语言：**Python、C#、Latex、Java、HTML
* **软件工具：**Unity、Fusion 360、Visual Studio、Colab、Figma、Github、Gitlab、Overleaf、Lucidchart、Photoshop
* **数据与实验：**机器学习模型开发、用户研究设计与数据分析、可视化实现、统计检验
* **语言能力：**雅思 6.5，六级531(口语A)，四级600

**个人技能**

**太原理工大学梦之翼轮滑社 社长 2018.09 – 2019.09**

* 负责管理 300+人的大型学生社团，主导活动策划、组织与宣传。
* 策划并执行 SSgame 轮滑晚会、轮滑节等多场数百人的大型活动，提升社团影响力与凝聚力。
* 积累丰富的组织管理、跨部门沟通与文书撰写经验。

**徐州市第一中学 学生会主席 2015.09 – 2016.0**

**徐州市撷秀初级中学 学生会纪检部部长 2012.09 – 2013.09**

**校内经历**

**项目经历**

**HapticGrasp | 远程操作中机器手抓取的 VR 模拟与触觉滑移渲染 2025.06 – 2025.09  独立完成**

* **设计实验条件（视觉/触觉/视触结合）**，验证触觉反馈在稳定性与感知中的作用；
* 构建端到端 VR-触觉闭环系统（Unity/C# + 自研硬件），实现方向化触觉滑移反馈；
* 设计并执行严格对照实验（N=21），采集并分析 **200 万帧交互数据**；
* 实证结果表明：在触觉反馈条件下，参与者首次成功抓取速度提升约 30%（p=0.001），角度误差由约 45° 平台值降低至约 18°（第 5 次尝试）；
* 多模态反馈显著提升主观信心与感知清晰度，平均评分大于 6（对比单模态条件约 4.5）。输出对抓取稳定性与感知准确率的验证结果。

**水晶音乐控制艺术装置   2025.01 – 至今 与艺术家 Cristiana Palandri 合作**

* 在跨学科合作中设计交互装置，探索艺术与科学结合；
* 构建传感器原型并验证其稳定性；
* 支持研究型展示项目的落地。

**Fall8 | 基于 IoT 的跌倒检测软件  2025.02 – 2025.05  团队合作**

* 应用机器学习算法与 IoT 硬件验证跌倒检测准确率；
* 收集并分析实验数据，确认监测**准确率达 95%**；
* 撰写实验总结，支持科研方向拓展。

**交互性分段式高职语文学习平台（软著） 2024.01 – 2024.08 与一位高职语文老师合作**

* 分析语文学习平台的交互特征与教学需求；
* 验证分段式学习机制的有效性，完成数据收集与结果分析；
* 输出实验型报告，提出未来优化方向。

**2025.06 – 2025.09 伯明翰大学 VR Lab 研究助理**

* 参与 **Slip 滑移触控实验**，设计**实验逻辑**并开发实时反馈模块，确保**科学严谨**；
* 采集并处理 **200 万帧交互数据**，**定量分析**抓取稳定性与滑移感知，并进行数据可视化和相关分析；
* 开展**用户研究**，验证触觉反馈在人机交互中的作用；
* 与 OBI Robotics 合作，扩展实验应用于艺术与交互场景。

**2024.12 – 2025.05 OBI Robotics Limited 研究助理**

* 参与远程机器人抓取与触觉渲染项目，长期研究触觉反馈对操作与稳定性的影响；
* 协助实验设计与数据收集，评估交互策略的有效性；
* 在工程原型与科研实验结合中积累跨**学科经验**。

**实习经历**

* 出生年月：1999.06
* 联系电话及微信：18796200600
* 电子邮箱：18796200600@163.com

**2024.09~2025.12 伯明翰大学（全球QS排名76） 高级计算机科学（MSc） 硕士**

* 主修课程：计算机视觉、人机交互、移动普适计算、智能软件工程、可靠分布式系统等

**2017.09~2021.6 太原理工大学（211） 信息与计算科学（BSc） 学士（GPA: 3.48/5.0）**

* 主修课程：数学分析、高等代数、概率统计、操作系统、数据结构与 Java 程序设计等

**2021.09~2021.6 太原理工大学（211） 英语双学位（BA） 学士（GPA: 4.27/5.0）**

**教育背景**

**林悦航**