

郑入铭

电话: +86 15980261688 | 邮箱: kbly321@gmail.com

个人网站: <https://kblyzz.github.io/KBLY/>



教育背景

曼彻斯特大学 (硕士)

2024.09 – 2025.09

专业: 机器人学 (预计 merit 学位)

- 相关学科: 机器人软件, 机器学习, 认知机器人与机器人视觉, 机械臂, 机器人系统, 自主移动机器人

哈德斯菲尔德大学 + 福建师范大学 (2+2) (本科)

专业: 电子工程和计算机系统工程学 + 通信工程学

2020.09 – 2024.07

- 综合成绩: 一等学位 平均分: 87.6
- 相关学科: 微积分, 线性代数, C 语言, C++, 嵌入式系统
- 奖励情况: 优秀毕业生代表, 连续三年获得校三等奖学金

项目经历

Leo Rover 自主机器人项目

2025.05

- 搭建一台具备自主探索、目标识别与安全运行能力的移动机器人
- 完成 SLAMTEC 激光雷达、Intel NUC 主控的硬件集成
- 使用 ROS2 实现地图构建, 环境感知 (SLAM) 与自主导航控制 (NAV2)
- 探索了实时系统调试与传感器数据融合的实战流程

图像识别算法实现与比较

2025.05

- 使用 OpenCV 实现局部特征提取与图像分类 (如 SIFT、ORB + BoW + SVM)
- 使用 PyTorch 构建并训练卷积神经网络 (CNN) 进行图像识别
- 调整模型结构与超参数, 评估不同方法在公开数据集上的性能
- 比较传统视觉方法与深度学习模型的优劣, 撰写完整实验报告

机器学习编程实践项目 (基于 NumPy / Pandas / PyTorch)

2024.12

- 用 NumPy 和 Pandas 实现数据预处理操作, 包括缺失值填补、归一化和数据集划分
- 基于真实数据集从零实现并评估逻辑回归、决策树等基础机器学习模型
- 运用 PyTorch 构建并训练前馈神经网络, 完成 MNIST 手写数字识别任务
- 自定义并实现不同类型的优化器, 比较各优化策略在训练性能方面的差异

全国大学生电子设计竞赛

2022 春

- 基于与队友的沟通, 编写了项目的视觉部分代码
- 使用 OpenMV 组件 (基于 MicroPython) 进行数字的检测与识别

专业技能

技术技能: C, C++, Python, ROS2, Pytorch, Linux, Raspberry Pi, STM32, Matlab, Microsoft Office (均精通)

语言能力: 中文(母语), 英语(流利, 雅思 6.5)

证书: 全国计算机等级考试 (NCRE) 中以最佳成绩获得了 C 语言编程证书