

## 个人信息

姓名: 李翰豪      学历: 工学硕士      政治面貌: 共青团员  
籍贯: 山东淄博      出生年月: 1997年1月      联系电话: 15686053554  
Email: a913529567@gmail.com      微信号: 15686053554      研究内容: 生物电信息分析与处理



## 教育背景

2019.09--至今	西北工业大学 (985)	机械电子工程(智能机器人)	硕士(前 3%)
2015.09--2019.06	中国海洋大学 (985)	机械设计制造及其自动化	学士(前 20%)

## 个人技能

- ★ 论文组织    以学生第一作者身份发表3篇SCI论文, 1篇EI论文, 具有良好的学术总结与归纳能力;
- ★ 软件技能    熟悉Python语言, 利用Numpy、Pandas进行数据处理分析; 能够基于Keras/Tensorflow构建CNN; 熟悉机器学习随机森林、Xgboost等相关算法; 掌握MySQL语言, 能在MySQL环境下对数据进行限制条件下的提取; 熟悉后端开发框架Flask、Django, 能独立完成小型项目开发; 熟悉使用Git, Pycharm工具; 熟悉OSI五层网络模型, 熟悉TCP/IP, UDP, HTTP/HTTPS, DNS等网络协议, 熟悉TCP三次握手, 四次挥手, 流量控制, 拥塞控制等手段; 熟悉常用的数据结构(链表、栈、队列、二叉树等), 掌握排序, 贪心, 动态规划等算法。

## 项目经历

- ★ 基于改进的Inception-V3模型的人体运动疲劳渐变区间估计      2020.07-至今      西安      独立完成人  
项目介绍: ● 在急性阻力运动过程中,运动强度的反复变化会导致肌肉疲劳和心力衰竭, 通过采集生物电信号和关节物理信号获取运动疲劳渐变区间以优化训练模式, 改善运动疲劳引起的机械臂辅助运动的非平稳效应。  
个人职责: ● 使用BMD101-ECG和6轴WT61CTTL加速度陀螺仪传感器采集心电与关节物理信号,制作MIVIE(运动强度变化间隔估计)数据集,对采集的生物电信号进行数据清洗, 特征提取。  
● 利用格拉米角场 GAFs方法实现特征值数据矩阵到像素矩阵的转换, 以Inception-V3为迁移学习原始网络, 优化网络结构提出Inception-Simdeep结构, 最终使用改进的Inception-V3网络模型用于疲劳程度评级。  
● 使用t-SNE方法进行降维和数据可视化对受试群体进行个体差异性分析。

项目成果: 1篇SCI 2区论文, 1篇SCI 4区论文

- ★ 内部科研博客系统开发      2019.10-2020.10      西安      独立完成人

### 项目介绍:

- 后端环境: Python+Django+Mysql+Ubuntu+Vim    通信格式: Json    API规范: Restful
- 基于Django实现Restful风格的博客系统开发, 使用ORM框架实现数据模型与数据库的解耦
- 使用Mysql存储数据, 配置用户信息, 使用Celery实现异步邮箱和短信推送
- 使用Redis作为缓存介质, 利用其分布式锁和队列的特性提高缓存效率
- 完成用户系统(注册、登录)、文章共享系统、留言系统、打赏系统的开发

## 实习经历

- ★ 华为技术有限公司      2021.07-至今      西安      软件开发工程师

项目名称: 日志自动分析工具 (NCE业务工具产品部)

岗位职责: ★ 打包服务器的微服务日志, 配置日志路径与环境变量;

★ 实现多类型日志文件整合至统一Dataframe数据格式, 同时开发多种API: 根据限定条件完成日志数据读取及清洗, 根据关键字、以及时间窗返回TOP数据对南向采集问题进行定位; 配置路由信息中的参数。

★ 使用Flask框架实现分析数据在web端的可视化, 最终以Mysql数据库的形式对分析数据进行储存。

---

## 获奖情况

- ★ 2020.10 【国家级】研究生国家奖学金
- ★ 2020.10 【院校级】研究生一等学业奖学金
- ★ 2020.10 【院校级】优秀研究生
- ★ 2020.10 【院校级】全国研究生数学建模大赛二等奖
- ★ 2015-2019 【院校级】学习奖学金 (前20%)、文体奖学金、OUC-SRDP优秀项目

---

## 学术成果

- ★ Interval Estimation of Motion Intensity Variation Using the Improved Inception-V3 Model, IEEE ACCESS, 2021.04 (学生1作, SCI已索引)
- ★ Design and verification of a human-robot interaction system for upper limb exoskeleton rehabilitation, Medical Engineering & Physics, 2020.03 (学生1作, SCI已索引)
- ★ A novel fatigue detection method for rehabilitation training of upper limb exoskeleton robot using multi-information fusion, International Journal of Advanced Robotic Systems, 2020.10 (学生1作, SCI已索引)
- ★ Design method and experiment of robot joint flexible drive based on magnetorheological fluid, International Conference on Automation, Control and Robotics Engineering, 2020.07 (学生1作, EI已索引)
- ★ 一种上肢康复机器人多模态信息融合感知系统, 国家发明专利, 2020.08(学生1作, 专利已公开)
- ★ 基于意图识别的脑控方法研究, 研究生创新创业种子基金, 2019.12 (主持, 已结题)

---

## 实践经历

- ★ 2019.12 参加西工大寒假MIT- "Machine Learning" Academic Program (申请成功, 因疫情原因推迟)
- ★ 2019.09-2020.09 担任电工电子助教工作, 主要进行作业批改, 习题解答, 协助监考
- ★ 2015.09-2018.08 担任本科班级副班长, 组织全班同学完成多项班级活动
- ★ 2015.09-2017.07 作为中国海洋大学工程学院足球队成员, 获得校级杯赛总冠军

---

## 自我评价

- ★ 学习能力强, 一定的时间管理能力, 能够在短时间内掌握新知识, 并定期复习总结
- ★ 抗压能力强, 面对困境有较强的自我调节能力, 在科研工作中能够耐心解决问题
- ★ 具有一定的组织领导能力, 本科任职副班长期间带领班级多次举办集体活动
- ★ 具有团队合作意识, 责任心强, 多次组织并积极参加各类体育比赛, 并获得好成绩