



求职意向:

C++算法设计与开发、规划决策与控制工程师、自动驾驶工程师、ROS 机器人开发、算法设计与开发等

IT 技能:

C/C++, Python, C#, Linux (ubuntu\manjaro), ROS, Qt, Git, Altium-Designer, MDK5, OpenCV, Catia, LabView,

兴趣爱好:

喜欢篮球、羽毛球、乒乓球等体育运动

自我评价:

性格开朗, 积极乐观向上, 具备良好的团队协作和沟通能力, 工作认真细致, 有着一颗较强的责任心, 做事有条理, 具备很好的逻辑分析能力, 思维活跃, 善于创新; 诚实, 敬业, 善于接受新事物。

在学习和科研经历中, 始终秉承着积

基本信息

姓 名:	林世城	出生年月:	1995.05
籍 贯:	广东省茂名市	政治面貌:	共青团员
学 校:	华南理工大学	专 业:	交通信息工程及控制
学 历:	硕士	年 级:	研三
电 话:	18819254706	邮 箱:	1140487598@qq.com

教育背景

2018.09~至今 华南理工大学 硕士 交通信息工程及控制专业

- ◆ 教育经历: 保送至华南理工大学攻读研究生
- ◆ 研究方向: 智能交通与无人驾驶、ROS 机器人开发、规划决策与控制
- 2014.09~2018.06 华南农业大学 本科 自动化专业
- ◆ 教育经历: 自动化专业工学学士

技能证书及荣誉

- ◆ 证 书: ①全国大学生英语四级证书 (大二一次通过)
②全国大学生英语六级证书 (大二一次通过)
③全国计算机二级证书 (大二一次通过)
④2014 年暑假取得 C1 驾照 (6 年驾龄)
⑤全国计算机三级证书 (嵌入式技术开发)
- ◆ 荣 誉: ①2016--2017 年度荣获华南农业大学“一等奖”学金
②2017--2018 年度荣获华南农业大学“一等奖”学金
③2015--2016 年度荣获华南农业大学“二等奖”学金
④2014--2015 年度荣获华南农业大学“二等奖”学金
⑤2017 年荣获全国大学生电子设计大赛“三等奖”
⑥2015 年荣获中国大学生电动方程式大赛团体“三等奖”
⑦2016-2017 连续两年荣获华南农业大学“优秀共青团干部”
⑧2018 年 9 荣获华南理工大学“二等奖”学金
⑨2019 年 8 中国研究生智慧城市技术与创意大赛“一等奖”
⑩2019 年 9 荣获华南理工大学“一等奖”学金
⑪2019 年 11 中国大学生无人驾驶方程式大赛全国“二等奖”
- ◆ 成 果: 受理发明专利《一种移动机器人全覆盖路径规划方法》, 导师第一, 本人第二;

实习经历

①2019.11--2020.6 深圳市商汤科技有限公司

部门-岗位: 移动智能事业部 MIG 机器人 - 见习研究员

- ◆ 负责工作: AGV 机器人的路径规划算法与控制策略, 并协助搭建和开发基于共享内存机制的通信架构, 提高机器人通信系统的稳定性、实时性与快速性。
- ◆ 成 果: 实现扫地机器人和割草机器人全覆盖路径清扫和作业, 并搭建基于共享内存的通信架构, 使系统在数据通信开销更加小, 数据丢帧现象减少、响应速度极大提高, 逐步替代 ROS, 便于 AGV 服务机器人在后期量产落地。

②2020.7-至今 华为技术有限公司

部门-岗位: 智能汽车解决方案 - 算法工程师(实习)

- ◆ 负责工作: 协助进行自动驾驶决策、规划和控制算法技术研发迭代及落地测试, 并进行自动驾驶系统的系统集成, 与感知定位等其他模块的对接和自动驾驶车辆线控接口开发与调试。

极创新、认真负责的态度，在平常的学习中养成了良好的科研素养和研究能力，丰富的实践项目经历以及学生团队负责人的经验使我具有极强的独立思考、团队合作以及协调问题能力。

科研项目

③2018--至今 华南理工大学智能网联交通实验室课题组成员

◆ 负责工作：华南理工大学智能网联交通课题组，主要以智能交通、无人驾驶、智能物流和 AGV 机器人作为主要的研究方向，本人在课题组中主要负责 ROS 机器人开发、智能 AGV 激光导航和路径规划这一块的研究工作。

◆ 成果：实现了 ros 机器人与地图上位机的良好交互，可设多目标点进行路径规划与自主导航，并撰写发明专利一项。

④2019--至今 华南理工大学无人方程式赛车队无人系统组组长

◆ 负责工作：在 18 赛季赛车的基础上进行线控改装，进行了大胆创新，实现了有人向无人驾驶的突破。利用 PCL 点云库对 32 线激光雷达采集的点云数据进行滤波、分割、聚类处理，实现锥桶点云的实时检测与定位；在赛道地图未知下，使用基于车辆运动学模型的纯跟踪算法，解算目标横向控制量（前轮转角），实现目标路径的跟踪；得到全局地图后，利用基于 MPC 与赛道边界的最优轨迹控制算法，实现赛车的“切弯动作”；

◆ 创新点：基于 Qt 开发的无人驾驶交互界面，提高开发效率

◆ 成果：实现了无人赛车对赛道环境的感知与环境地图的构建，并实现路径的无人循迹运动。

⑤2017.9-2018.5 精准农业航空实验室

◆ 负责工作：利用大疆的 M100 无人机进行二次开发，负责电路设计和 Qt 离线地图的开发和无人机航点的控制与航迹记录。

◆ 创新点：实现无人机的自主飞行，记录其飞行轨迹及其定点控制

◆ 成果：实现无人机作业电子地图的开发以及航迹规划和自主飞行，将整套开发系统申请了实用新型专利一项

⑥2017 暑假 全国大学生电子设计大赛

◆ 题目：《基于视觉识别处理的 PID 滚球控制系统》

◆ 负责工作：编写核心算法 PID 控制程序和无线数据的传输及处理，通过 STM32F4 的芯片作为副控制器处理摄像头数据并发送到 STM32F1 的主控制器算法处理来对滚球位置进行控制。

◆ 成果：荣获全国大学生电子设计大赛广东省“三等奖”

⑦2015--2016 华南农业大学纯电动方程式赛车队动力组组长

◆ 负责工作：负责电控 PCB 自主开发与设计制作和部分数据采集工作，分析赛车行驶和检测存在的问题，实现车子在行驶和制动过程中数据信息的可视化，形成完整的反馈网络系统。

◆ 创新点：实现整车电路电子化和数据可视化

◆ 成果：在中国大学生纯电动方程式大赛中荣获团体“三等奖”

无人赛车的环境感知与运动控制

自主开发的无人驾驶控制界面

自主打造的 A08 无人驾驶方程式

