

个人简历

基本信息

**姓 名**：李瑞林

**本科院校**：华南农业大学

**户籍地址**：广东 东莞

**出生年月**：1998 / 10

**联系方式**：137 9027 8733

**工作邮箱**：LinkForNow@hotmail.com

学习背景

**2017.09 – 2021.06 华南农业大学(电子工程、人工智能学院) 电子信息工程 本科**

**主修课程：**数字图像处理、C/C++程序设计、数据结构与算法、模拟与数字电子技术、信号与系统、数字信号处理、

嵌入式Linux系统、机器学习导论、智能系统设计等。

**熟练运用：**Python编程、C/C++编程、OpenCV与PIL视觉库。

**学习成绩：**平均绩点3.86 排名32/163 专业排名前20％

**2021.06 – 2022.06 Dynamsoft公司(由浙大CST学院前教授 古红英与翁建广 领导) 算法组 图像工程师**

**主要工作：**改进字符识别产品中字符粘连处理算法逻辑，编写基于视频流的多帧识别结果融合算法，

编写印刷体单字符训练集生成系统 并训练字符识别模型，训练文档布局/阴影语义分割模型等。



GPL-3.0 License

获奖情况

**国 家 级：**第十九届全国大学生机器人大赛ROBOMASTER 2020 机甲大师对抗赛 工程机器人 **三等奖**

第十九届全国大学生机器人大赛ROBOMASTER 2020 机甲大师对抗赛 算法组 **二等奖**

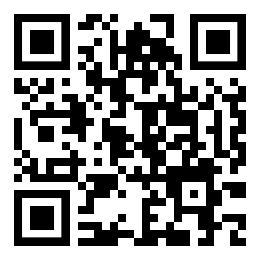
第二十届全国大学生机器人大赛ROBOMASTER 2021 机甲大师单项赛 步兵竞速与智能射击 **一等奖**

第二十届全国大学生机器人大赛ROBOMASTER 2021 机甲大师单项赛 工程采矿 **一等奖**

**校 级：**华南农业大学2020年大创项目“深度识别抓取机器人”视觉代码负责人

华南农业大学2019-2020与2021-2022年度 校三等奖学金

**英语水平：**大学英语六级



GPL-3.0 License

**2019.9 - 2020.8** **Taurus 机器人战队** **工程视觉负责人**

**项目职责：**独自负责 工程机器人取弹药箱整机视觉的代码编写与调试。

**项目描述：**运用 基于散斑结构光深度摄像头 识别弹药箱轮廓 辅助电控进行对位抓取；

运用 形态学变换及 对未抓取弹药箱的方位进行智能记忆 以供快速决策。

**2020.9 – 2021.8** **Taurus 机器人战队** **工程视觉与能量机关负责人**

**项目职责：**独自负责 步兵机器人的能量机关自瞄击打与新工程取矿石翻面的代码编写与调试。

**项目描述：**运用 图像处理、机器学习与数学计算处理 对旋转能量机关进行自瞄预判击打；

运用 自适应阈值分割与特征定位 辅助电控控制机器将矿石翻转至条码面朝下进行积分获取。

**2020.9 - 2021.6** **大创项目《深度识别抓取机器人》** **视觉负责人**

**项目职责：**独自负责 机器人视觉部分的代码编写与大创结题报告中视觉部分的撰写。

**项目描述：**运用 Jetson TX2 运行 Ubuntu 系统 在Qt平台开发基于OpenCV图像处理的物体识别算法；

运用 Astra Pro RGB-D 摄像头 用OpenNI框架获取摄像头解算出的物体的深度信息与彩色信息。

**2020.11 - 2021.6 基于深度学习的斑马鱼目标检测与跟踪系统** **毕业设计**

**项目职责：**独立完成 本科毕业设计及论文的撰写 及 查阅学习国外经典轨迹重构的文献。

**项目描述：**运用 传统阈值分割与深度学习的方法 检测斑马鱼目标；

运用 卡尔曼滤波与匈牙利算法 对检测的目标进行跟踪，生成2D轨迹；

运用 基于斯涅尔定律的三角测量 进行双视角融合 对双视角2D轨迹重构成3D轨迹。

**学习方面：**不怕吃苦，具备良好的科研能力及外文文献阅读研究能力，计算机基础知识与编程能力，

有丰富的实战项目经验。喜欢挑战高难度的学习研究任务；学习认真，脚踏实地，能积极动手实践。

**兴趣爱好：**喜欢打乒乓球，户外骑行，城市徒步。

自我评价

学习经历