

# 柳景芥

18086020747 | 1737320854@qq.com

男  
在读

## 教育经历

### 西安交通大学

2020年09月 - 2025年06月

软件工程 本科

- 2020-2022：能源与动力工程专业
- 后转入21级软件工程
- 2022-2023：软件工程专业，均分85.1

## 个人总结

- 编程语言：熟悉C，Java，了解汇编语言，julia，python，html，JavaScript，CSS
- 曾了解和使用框架：Spring，SpringBoot，Mybatis
- 工具：熟悉git
- 数据库：熟悉MySQL
- 操作系统：了解Linux，在Ubuntu系统做过课程实验
- 相关已学习课程：数据结构、算法、数据库、操作系统、汇编语言、计算机系统导论、计算机组成
- 求职意向：Java后端开发

## 项目经历

- 2023-7-第三周 暑期课程项目-论坛网站：
  - 开发环境：win10，IDEA
  - 项目描述：开发一个校园论坛网站，基于Java的SSM框架，实现用户发帖、读帖，用户个人中心、历史发帖记录，管理员管理帖子等功能。
  - 负责controller层、dao层、service层开发，前端页面调整，前后端交互开发（thymeleaf），部分前期设置的修改建议以及功能设计（在开发中与负责人协商讨论，修改前期设置的pojo层、数据库结构，设计补充新功能）。
  - 涉及技术：Java语言，SSM框架，少量html、JavaScript、CSS，SQL语言
- 2023-3 课程大作业：华为小车自动寻道功能：
  - 开发环境：win10，vscode+华为插件DevEco Device Tool 3.1 Release
  - 项目描述：对华为Hi-Spark智能小车套件进行组装，并编写程序，实现小车的自动避障寻道。即小车在开始运行后，其正前方一处作为目的地，实现小车自动绕过路上随机出现的障碍物，走到目的地。
  - 算法设计：
    - 以出发点为原点，小车初始时方向为x轴+向，目的地为（10,0）。
    - 通过控制电机，小车匀速行驶，每次转向都为90°。
    - 小车每隔一段时间通过速度和时间更新自己的位置。当碰到障碍物时，探头左右旋转，探测两侧方向的障碍物距离。优先选取距离障碍物更远的方向。
    - 每次更新自己的位置时，小车计算x、y轴上距离目的地的距离，如果没有障碍物的话，则转向距离更远的轴。
  - 负责算法设计
  - 涉及技术：C语言
- 2023-5 《程序设计竞赛校赛》二等奖
  - 开发环境：win10，DEV++
  - 比赛描述：三人一组，在四个小时内设计编写程序，尽可能多地解决给出的题目。
  - 负责：算法设计
- 2022-5 ~ 2023-4 大创项目-热流体虚拟仿真平台（能动学院省级大创结项）：

- 开发环境：win10，vscode
- 项目描述：开发一个热流体仿真网站。基于Julia语言的科学计算包，以及Stipple等服务器、UI组件，使用100%Julia实现二维平板传热情景的动画模拟、数据仿真计算，实现朗肯循环的参数曲线模拟、数据计算。
- 负责部分功能开发：文件上传、参数传入，部分前端页面开发。过程中的主要收获：为了实现功能而去查找并学习各种Julia包，阅读其描述、demo、少量的代码，加入相关论坛寻求解决问题。
- 涉及技术：Julia语言，Stipple.jl、Genie.jl等包

## 技能/证书及其他

---

- 语言：英语（CET-6）：六级490分

## 社团和组织经历

---

### 彭康书院羽毛球队

2021-2022学年队长，组织日常训练，参与书院杯比赛，队伍获得银牌