

王尚民

✉ 1685087768@qq.com · ☎ 电话 18674028188 · 🌐 Shammimg · 📍 湖北荆州 · 🔄 更新简历

🎓 学历/奖项

南京农业大学 · 江苏南京 · 计算机科学本科	2020 – 2024
香港大学 · 中国香港 · 计算机科学研究生	2024 – 2025 (预计)
省赛一等奖 · 全国信息学奥林匹克联赛 (NOIP2018)	2018.12
省赛铜奖 · 第三届全国大学生算法设计编程挑战赛 (夏季赛)	2022.7
省赛二等奖 · 2022 年 iCAN 大学生创新创业大赛江浙赛区选拔赛	2022.11
单项奖学金 · 科技创新奖学金	2022.12
省赛一等奖 · 国赛优秀奖 · 第十四届蓝桥杯大赛软件类个人赛	2023.4, 2023.6
优秀毕业生 · 南京农业大学	2024.6

👨‍💻 实习/工作经历

算法实习生 · 南京灰鸽智能科技有限公司 | 视频流分析组 📄 材料 2024.4-2024.7

视频分析系统算法开发 使用 YOLO、Detectron2 以及 MMDetection 深度学习平台项目对视频内容进行理解分析，其中主要用到了 SlowFast、Pose3D 等主流的视频理解深度学习网络模型，通过制作 AVA2.1 数据集完成 SlowFast 网络的训练，完成时空动作检测任务

视频分析系统设计 使用 Axure 制作高保真产品原型图完成对视频分析系统 B/S 架构软件的前端页面设计，使用 Java 的 SpringBoot 框架和 git 与他人合作完成灰鸽问道系统的视频分析子系统接口的开发。

计算机视觉实验室 · 南京农业大学 | 视觉组 2021.7-2024.6

机器人手抓辅助测量系统 将 RGB 摄像头嵌入手爪内部，组合成“手眼系统”，使用 YOLO 算法进行目标检测，辅助精确定位手爪抓取位置。

植物表型测量系统 使用深度学习完成对植物活体叶片彩色图的实例分割，后续完成对植物单个叶片的表型检测工作，例如计算叶片的长、宽、周长和面积。

机器人自主导航系统 使用 RGB 摄像头拍摄前方道路用于全景分割，主控采用 Jetson Nano 进行计算，与 STM32 进行串口通信，从而进行机器人底盘驱动控制，使用 ROS 进行开发。

🔧 技术栈

- **编程语言:** 精通 C 语言; 熟悉 C++, Java, Python; 了解 Shell, 汇编
- **后端:** 熟悉, 需要对照文档开发
 - **C++:** Qt, OpenCV, ROSCPP
 - **Java:** Maven, Spring Boot, MyBatis(Plus), Jsp, Tomcat
 - **Python:** Anaconda, OpenCV, Pytorch, PyQt, FastAPI, Flask, ROSPY
 - **虚拟化技术:** 了解 Docker
 - **分布式技术:** 了解 Hadoop
- **前端:** 熟悉 HTML, CSS, JS, 了解 Vue, jQuery, ajax, axios
- **数据库:** 熟悉 MySQL, MongoDB, 了解 Redis, OSS 服务
- **嵌入式平台:** 熟悉 STM32, Jetson Nano, Jetson Xavier; 了解 Arduino
- **操作系统:** 熟悉 Linux(amd | arm), macOS, windows
- **工具:** 精通 VS Code, IDEA, Pycharm; 熟悉 git, Postman, Apifox; 了解 gcc, cmake

📁 项目介绍

小区物业管理系统 📄 站点 · 📁 仓库 2022.6

一个基于 SpringBoot 的 Java Web 项目，实现了小区的业主和物业人员的在线管理平台

- 前端使用了 Vue+ElementUI 美化界面，使用 axios 发送异步请求。

- 后端使用了主流的 Java SpringBoot 框架进行开发, 缩短开发周期
- 开发过程中, 用 Mybatis 作为数据访问层框架, 使用了 mysql 数据库。

植物表型测量系统 站点 · 仓库

2022.9

一个基于 Python OpenCV+Pytorch 的平台, 实现了植物表型活体检测分析

- 使用了 PyQt 进行可视化界面交互
- 利用 detectron2 项目进行深度学习, 完成对植物表型的实例分割, 使用 OpenCV 进行图像检测分析, 提取并计算参数
- 开发过程中, 使用 RealSense D435 相机进行植株的拍摄, 提高检测的精确度

基于 STM32 的手写输入识别系统 站点 · 仓库

2023.5

一个基于嵌入式设备的网络请求手写识别系统, 实现了在 STM32 上识别待输入字符

- 使用 STM32 控制电容屏作为输入, 并实时回显输入状态
- 使用 ESP8266 模块发送网络请求, 接收识别结果
- 通过串口通信将识别到的结果发送至主机显示

机器人自主导航系统

2023.9


一个基于 ROS+Python 的视觉导航系统, 实现了对机器人的自主视觉导航

- 使用 RTSP 实时数据传输的网络协议来进行视频流的传输, 以便进行网络监控
- 基于 detectron2 项目进行深度学习, 在 Jetson Xavier 上完成对视觉图片的全景分割工作, 将其转化为对机器人底盘的控制
- 使用 ROS 将各模块封装成功能包, 使用串口与 STM32 通信控制电机运动

♡ 个人总结

- 具有良好的沟通和协调能力, 善于执行并拥有团队合作精神, 可以承受高强度工作
- 学习能力强, 善于应变, 能够快速适应新环境
- 知恩图报, 乐于助人, 可以帮忙整理技术文档
- 熟悉使用 Word, Excel 等办公软件, 对新技术有强烈的好奇心

i 其他

- 个人网站/博客/作品集: dar-xs.com, 托管在 Netlify 上
- 洛谷: Shamming
- 语言: 英语 - 熟练 (IELTS 6.5)  材料 日语 - 入门