

谈至存

电话: +(86) 13402536577 邮箱: tanzc9866@126.com Github

教育经历

Technical University of Denmark 丹麦科技大学 - 硕士
Autonomous Systems 自治系统
GPA 8.86/12

哥本哈根, 丹麦
2021.01 – 2023.12

Chalmers University of Technology 查尔姆斯理工大学 (交换) - 硕士
System, Control and Mechatronics 系统控制, 机电一体化

哥德堡, 瑞典
2022.09 – 2023.12

南京工程学院 - 本科
机械电子工程
GPA 3.47, 专业排名 10/162

南京, 中国
2016.09 – 2020.06

项目

Chalmers Formula Student/Chalmers 方程式赛车队
自动驾驶团队软件工程师

查尔姆斯理工大学
2022.09 – 2023.08

- 根据单位经纬度在地面投影的长度, 实现从 GPS 获取的地理坐标 (经纬度) 转换为地图坐标的方法。该方法被用以验证 SLAM 地图的准确性。
- 使用 C++ 开发 Gazebo 插件, 实现以驱动轴扭矩为输入的四轮车辆动力学仿真
- 参与开发基于 PyQt 的 GUI 工具, 便于启动 Gazebo、Rviz 以及自动驾驶系统, 可根据实际车辆调整模型参数
- 帮助团队在 2023 Formula Student 德国站无人杯获得冠军, 东欧站无人杯获得第七名

无人自主系统课程
项目开发者

丹麦科技大学
2022.06 – 2022.06

- 实现基于 Matlab/Simulink 的无人机控制系统, 使得小型四轴无人机实现悬停, 定点平移等功能
- 实现了 3D 环境下应用 A* 进行路径规划, 成功控制无人机穿越 3D 迷宫
- 应用多项式优化工具实现轨迹规划, 成功控制无人机自主起飞、穿越四个随机设置的圆环并降落

经历

凉善公益
小学支教老师

龙门乡塔哈村小学, 凉山彝族自治州
2024.02 – 2024.06

- 二年级语文老师, 班主任; 三、四年级英语老师
- 期末成绩全县排名 17, 同类学校排名第 5

苏州盖茨电子有限公司
电子研发实习生

苏州, 江苏
2020.09 – 2020.10

- 参与调试基于 S32K144 的车载空压机 FOC 算法

越野机器人实验室
单片机开发、负责人

南京工程学院, 南京
2017.07 – 2018.07

- 开发基于 STM32 的四轮循迹小车程序, 实现摄像头/激光测距循迹, 机械臂控制
- 带领团队蝉联 2017 年省大学生机器人大赛和 2018 年中国工程机器人大赛冠军。
- 申请 2 项实用新型专利, 完成 1 项挑战杯 (管道机器人) 结题。

奖项

2019 钛马大赛冠军 - (ROS 单线激光雷达避障越野)

2019.06

2018 中国工程机器人大赛冠军 - (工程越野项目竞技赛: 摄像头循迹, PID 控制, 机械臂抓取)

2018.04

第八届江苏省机器人大赛冠军 - (机器人越野项目: 摄像头循迹, PID 控制)

2017.11

能力

编程相关: Python、C/C++、Matlab/Simulink、Linux、ROS,

专业相关: PID、MPC、强化学习、车辆动力学

语言相关: 英语雅思 6.5 (口语 7.0), 具有较强沟通能力和共情能力