



吴航

(+86) 159-3536-6489

邮箱: wuhang@xs.ustb.edu.cn

期望职位: 测试开发实习生

期望地点: 北京

教育经历

工学硕士在读 | 北京科技大学

2019.09 – 2022.06

计算机科学与技术 – 研究方向: 协同定位

北京市海淀区

工学学士 | 中华女子学院

2015.09 – 2019.06

计算机科学与技术 – 主修课程: 数据结构、计算机网络、操作系统、数据库系统

北京市朝阳区

项目经历

趣味强化学习实验平台 | *Python*

2020.03 – 2020.05

以空战小游戏为背景, 开展不稳定环境集群任务协同实验

- 不同角色 Agent 协同作战, 验证多 Agent 协同框架
- 采用黑板模式进行 Agent 之间的通信

会议管理系统 | *JS/Java/Android/MySQL*

2018.08 - 2018.09

2018 年 (第 6 届) 中国大学生计算机设计大赛软件服务外包竞赛 (移动终端应用)。该管理系统是会议掌管 APP 的后台支撑, 提供对会议基本信息进行维护的功能, 以及对人员权限的分配功能。

- 使用 JDBC 连接 MySQL 数据库实现增删改查
- 采用 OkHttp 协议和线程监听机制进行客户端与服务器端数据传输

共享单车 Web 管理系统 | *SSM* 框架

2018.06 - 2018.08

大三暑期实践, 由 Oracle 公司讲师主讲, 主要负责 Java 后端开发与程序测试

- 采用 Spring MVC 框架实现单车管理、故障管理和报表统计功能
- 采用 Postman 工具进行接口自动化测试

科研经历

不稳定环境集群任务协同架构 | 专利

2019.12 – 2020.04

构建基于角色的多智能体协同模型体系, 建立多智能体间通用的分布式自适应的协同任务处理机制。研究基于角色的多智能任务协同消息传递及异常处理机制

Toward Swarm Robots Tracking: A Constrained Gaussian Condensation Filter Method

针对目标追踪存在的累计误差问题, 根据 IMU 预估中心以及置信规模, 建立误差椭圆, 实现基于采样点几何位置的重采样算法。通过对不同等级的采样点进行筛选与复制操作, 有效抑制了 IMU 累计误差影响。

Constrained Gaussian Condensation Filter for Cooperative Target Tracking

2020.7 – 2021.1

基于时空约束高斯聚合滤波的协同运动追踪, 提出一种基于时空约束高斯聚合滤波的多目标协同追踪算法, 完成空间约束优化时序滤波估计的位置信息。(SCI 论文在投)

获奖经历

北京科技大学研究生二等奖学金	2020
中华女子学院国家奖学金	2018
全国大学生计算机设计大赛全国二等奖	2018
全国大学生数学建模竞赛北京赛区二等奖	2017