

# 王亚亮

925 Dempster Apt. 2W  
Evanston, IL, 60201  
United States

电话: 1 (224) 420 - 2689(U.S.) / 86 13732254456(China)  
邮件: yaliangwang2015@u.northwestern.edu  
网页: <http://career.yaliang-wang.tk>

## 教育

科学硕士, 计算机科学, 电子工程与计算机科学系, 西北大学 (美国), 2014 - 至今. GPA: 3.67/4.00

工程学士, 自动化 (控制), 控制科学与工程学系, 浙江大学, 2009 - 2013. GPA: 3.67/4.00

## 项目

### 移动应用

- **项目经理与产品工程师**, 移动社交网络应用, [开发版预览 \(Web App\)](#). 2014 年 12 月 - 至今  
为年轻人组织和分享线下活动而生, 坚信面对面的社交是年轻人品质生活的必需品;  
PhoneGap™Build 框架下基于 HTML5 和 jQuery 的混合移动应用; 使用 Parse.com 的数据服务; 使用架设在 Heroku.com 的 NodeJS 应用实现通知推送与邮件服务.

### 机器学习

- 流媒体音乐服务中的推荐系统. 2015 年 4 月 - 至今
- **算法实现**, 手写数字识别. 2014 年 12 月 - 2015 年 3 月  
包含 1000 个隐神经元的两层神经网络; 训练结果在 MNIST 数据集中错误率为: 3.27 %.  
[Github Repository](#)    [视频 \(3 分钟\)](#)
- **自主学习项目**, 双足行走仿真中的强化学习, [项目报告](#). 2014 年 12 月 - 2015 年 3 月

### 机器视觉

- **算法设计师**, 输液袋中气泡与杂质的检测与跟踪, [项目报告](#). 2014 年 12 月 - 至今  
检测: 通过光流法计算各像素点变化幅度, 使用直方图统计获得阈值, 应用该阈值区分前景获得各个独立的目标物小块;  
跟踪: 使用基于形状和距离的代价函数, 匹配目标小块与已知轨迹的卡尔曼滤波预测值.

### 控制

- **学士毕业论文**, 外力扰动下的仿人机器人平衡控制. 2012 年 12 月 - 2014 年 6 月  
以第一作者将相关论文发表于 2014 年国际顶级机器人会议 ICRA.  
[发表论文列表](#)    [视频 \(1 分钟\)](#)

## 获奖

最佳学生应用论文奖, IFAC ICONS 2013, 2013.

浙江大学百篇特优毕业论文, 浙江大学, 2013.

## 交流经历

温哥华暑期商科项目, 尚德商学院, 英属哥伦比亚大学 (加拿大), 2012 年 7 月 - 2012 年 8 月.