

# 林泽洋

电话: 15605158179 邮箱: [opendev\\_xiaoze@aliyun.com](mailto:opendev_xiaoze@aliyun.com)

QQ: 568756791 github: <https://github.com/errorplayer>



## 教育背景

2015.9-至今 东南大学 专业: 测控技术与仪器 GPA: 3.44/4.0 年级排名: 29/105

## 英语能力及技能

英语能力: CET-4: 492 CET-6: 448 IELTS: 6.0

计算机技能: 有 Python, Java, R, C++, JavaScript, SQL 等编程语言基础。  
有使用 Quartus II, Multisim, Matlab 等工程仿真工具经验, 接触过 Tableau 等可视化分析工具。

技能证书: Udacity 数据分析 (进阶纳米学位) <https://confirm.udacity.com/DTKDYPICA>

## 科研与项目经历

- |  |   |       |
|--|---|-------|
| 2016.10-至今   | 东南大学 Robocup 代表队 2D-Rescue Simulation 项目组       | 校队队员  |
| ✧ 负责算法类代码中分区模块功能的实现和维护, 使用 Java 语言, Kmeans++ 聚类算法完成代码。<br>该项目组提交的代码获得 2017 RoboCup 日本国际赛总决赛第 4 名。  |   |       |
| 2016.11-至今   | 省级大学生创新训练项目 (基于北斗信号的新型实时跟踪技术研究)                 | 项目组组长 |
| ✧ 了解 SIMD, 使用 SSE/SSE2 指令集的汇编编程, 验证处理器并行运算的快速性。<br>✧ 实现基于 C/C++ 语言的实时捕获跟踪程序。根据试验结果, 提出相应的优化算法, 并撰写论文。  |   |       |
| 2017.7-至今  | 两个 Android App 的开发 (SEU_CampusBox、LaLa-Weather) | 独立完成人 |
| ✧ SEU_CampusBox: 快速查阅学生课表并支持离线查看, 校园一卡通快捷缴费。<br>✧ LaLa-Weather: 国内城市切换查看天气预报等信息, 实时新闻, 《卫报》多个主题的新闻。目前仍在优化更新。   |   |       |
| 2017.11-至今   | 科研训练项目 (结合脑机接口和视线跟踪技术的人-机器人交互系统开发)              | 项目组组长 |
| ✧ 该项目主要包含四大模块: (1) 基于脑机接口的用户主动运动意图识别模块 (2) 基于视线跟踪的真实环境下用户 3D 凝视点位置估计模块 (3) 机器人手臂的自动控制模块 (4) 交互结果的多模态反馈模块;<br>✧ 项目现阶段进展: 研究 3D 视线凝视点位置估计的硬件与软件实现方案, 搭建测试系统。本人主要负责各硬件接口的调用, 数据处理和交互界面编程。 |   |       |

## 获奖情况

2017 年 5 月	第八届“北斗杯”全国青少年科技创新大赛	省级三等奖
2017 年 6 月	东南大学第十四届英威腾杯视觉制导机器人竞赛	校级二等奖
2017 年 12 月	东南大学第十四届 RoboCup 机器人竞赛	校级优秀奖
2018 年 4 月	东南大学第 12 届智能车校赛	校级三等奖
2018 年 4 月	2018RoboCup 机器人世界杯中国赛 RoboCup 救援仿真组	国家级一等奖
2018 年 4 月	2018 年华为奖学金	校级

## 自我描述

本人测控技术专业本科在读, 通过自学有 java,python,R,C++,sql 等语言基础, 热衷于安卓、Java 开发, 认同代码服务人类的开发理念。目前利用课余时间自学机器学习内容和 spark 技术。若有幸获得实习机会, 将学以致用并不断向优秀的前辈学习, 积极主动地配合并完成实习任务。