



林泽洋

电话: 15605158179

邮箱: 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/DTKDYPKA>

科研与项目经历

2017.8-至今

数据处理与分析相关经历

- ◇ 2017 年 9 月开始参加 Udacity 数据分析进阶纳米项目的学习, 并于次年 4 月完成。期间在导师的指导下, 进行了包括 python 进行数据收集清洗处理, sql、R 语言对其探索性分析, 运用 scikit-learn 包的机器学习工具对数据进行预测, 用 javascript d3/dimple 技术在网页上设计实现交互性数据可视等项目训练, 也接触了 Tableau 等可视化工具。此后对数据挖掘分析产生了浓厚的兴趣, 意识到隐藏在数据背后的故事是具有价值的, 需要用技术去讲出来。
- ◇ 使用 python 对 xls/csv 等形式的脏乱数据进行清洗整合, 在课程或项目展示等需要时运用 R 语言进行数据可视化。参加 2018 KDD Cup of Fresh Air, 目前排名 166 / 4165。

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。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。

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。
- ◇ 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。

2016.10-2018.6

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。该项目组提交的代码获得 2017 RoboCup 日本国际赛总决赛第 4 名。

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, 对大数据技术, 机器学习应用和数据挖掘处理方面有浓厚兴趣, 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。