# 个人简历 Personal resume







# 基本信息

姓 名:郭明理 出生年月: 1996.05.21

族:汉 政治面貌: 团员 民

电 话: 18610558837 毕业院校:北方工业大学

箱: 1260306690@qq.com 学 历: 本科 郎



## 教育背景

2014.09-2018.07 北方工业大学 自动化 本科

### 荣誉奖励 \

2016.08-2018.08

全国大学生机器人大赛 ROBOMASTER 2016 赛季全国二等奖, 2017、2018 赛季全国一等奖。

2014.09-2018.07

在校期间获得"三好学生"称号,"优秀科创学生个人"称号,五四青年奖章,并多次获得奖学金。

#### 2017.7-2017.9

#### 深圳市大疆创新科技有限公司

算法工程师 (实习生)

- 工作职责:在 Robomaster 部门参加超能理工派节目录制工作,按时完成多个及时性技术任务。
- 工作成果:完成了基于 kinect 的人体识别检测项目。完成了基于 M100 的无人机投弹二次开发。实现了基 于音调的机器识别功能。

#### 项目经历 \

2016.09-2017.07

#### 基于机器视觉的 M100 应用开发

- **项目简述**:实现 Robomaster 竞赛中无人机有装甲板识别和移动打击的任务需求。 需完成红蓝装甲板视觉识 别功能和 m100 无人机姿态控制。
- 项目职责: 实现了无人机的视觉打击和视觉降落功能,并对目标未知预测进行了相关研究与调试
- 1、完成搭建空中机器人 ROS 系统框架。 2、完成在 LINUX 平台下对大疆飞控无人机的姿态控制的。
- 3、结合算法稳定识别特殊视觉识别标志。
- 4、结合卡尔曼滤波算法,实现预测目标轨迹的功能。

#### 2017.12-2018.06

#### AGV 的小车设计与研究

- **项目简述**: 实现 AGV 在未知环境的中自主导航功能。需完成基于激光雷达传感器的机器人空间定位。实现 机器人动态建图和自主导航功能。
- **项目职责**:实现了室内机器人的自主导航定位功能,对机器人路径规划和导航算法进行了适当性调整与修改
- 1、完成搭建室内导航系统 ROS 系统框架。
- 2、实现上位机对激光雷达的数据采集。
- 3、编写里程计信息,实现里程计校正算法。 4、实现机器人动态建立空间地图。
- 5、编写导航功能算法并实现两点间自主导航的功能。

# 个人技能

英语水平: 国家英语四级, 雅思 6分, 可阅读和理解相关学术英文文献。能够正常英语交流。

专业技能:掌握 C++编程语言,熟悉 Linux 系统,熟悉 ROS 开发,熟悉传统图像处理算法,掌握 opencv

库的应用。拥有一定的机器人开发知识与经验。