

胡俊成	电话 : 13264178737 (Beijing, China)
	(+49) 015205937726 (Germany)
	微信 : +4915205937726
	E-mail : <a href="mailto:juncheng.hu@s2015.tu-chemnitz.de">juncheng.hu@s2015.tu-chemnitz.de</a>
	<a href="mailto:heihuhuray@gmail.com">heihuhuray@gmail.com</a>

## 教育背景

2011~2015	华中师范大学	电子信息工程
	武汉大学	英语语言文学
2015 ~	TU Chemnitz (Germany)	Robotic方向
自修课程	Automotive software Engineering	
	cs231n Convolutional neural network (FeiFei-Li)	
	cs229 Machine Learning (Andrew Ng)	

## 实习经历

BMW 语音控制测试实习生				2016.03-2016.09			
	<ul style="list-style-type: none"><li>作为语音控制组实习生，主要负责自然语言处理测试，编写以及维护测试用例以及组内相关文档，用Python协助management组开发每周的testcase 筛选系统，以管理整个department的测试进度以及test coverage，并以可视化的图表展示各个team的效率</li></ul>						
	<ul style="list-style-type: none"><li></li></ul>						
	<ul style="list-style-type: none"><li>编写VBA脚本自动化处理测试用例，编写Python脚本将测试用例批量上传到ALM服务器端，编写拨打语音号码的JSON文件</li></ul>						
	<ul style="list-style-type: none"><li>更新Nuance提供的最新的HMI版本到HU，参与部分源码的debug工作</li></ul>						
基于RANSAC 的人行道识别, TU-Chemnitz					2016.10-2017.02		
	<ul style="list-style-type: none"><li>基于ADTF中激光雷达所获得的点云，识别其中的人行道部分</li></ul>						
	<ul style="list-style-type: none"><li>基于RANSAC识别出来人行道所在的平面</li></ul>						
	<ul style="list-style-type: none"><li>基于区域增长算法对所获得的平面进行分割得出人行道的部分</li></ul>						
	<ul style="list-style-type: none"><li></li></ul>						
	校园经历						
机器人, TU-Chemnitz							
	<ul style="list-style-type: none"><li>作为Dr. John Nassour实验室下的研究学生，在人形机器人Nao上使用其图像，语音和运动学的库，实现Nao的运动学特性，与周围环境的交互及</li></ul>						

	语音交互 python编写
	<ul style="list-style-type: none"> <li>基于Multi-layer multi-pattern CPG model的不同的pattern以实现不同的运动模式，改变Pattern中的sigma_s等参数实现joint以不同的频率运动</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>基于OpenCV库将有色小球识别并跟踪，始终使小球在视野中心，最初算法是将视野分割为9个不同的区域，根据不同的区域做出相应的movement，后将算法改进取消区域分割，建立一个反馈函数实现跟灵敏的跟随效果</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>根据Nao的足部传感器，判断机器人是否迈出一大步，并计算迈大步频率，根据自己map到的频率与pattern参数之间曲线，在机器人行走的过程中，通过接触特定传感器使手臂关节stiffness置0，从而教机器人走路，在这个“teaching”的过程中，Nao会自适应地改变pattern从而适应所教授的新频率</li> </ul>
ASE Lab, Informatik, TU-Chemnitz	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>The target is a given dot cloud generated by LiDAR.</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>The aim is to recognize the slide walk in the dot cloud in ADTF.</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Recognize the plain which the slide walk lies and then split the plain to get the slide walk.</li> </ul>
Machine Learning Lab, Informatik, TU-Chemnitz	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Using the Perceptron algorithm and logistic algorithm to separate two data sets.</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Using MLP to train a model to recognize hand written numbers.</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Using SVM algorithm to find a hyperplane to separate the data set.</li> </ul>
Image Understanding Lab, Informatik, TU-Chemnitz	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Using different kinds of filters to extract the edges of a picture, like the Sobel filter, and Canny edge detection</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Swapping magnitude and phase using Fourier transform.</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Using Principal component analysis (PCA) to face encoding</li> </ul>
Informatik Research Project, TU-Chemnitz	
November, 2016~	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>As a Research Student for Dr. Schmidt working on a project of Artificial Intelligence with Philosophy school.</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Program the dialog system for the project in Python</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Extract the video and audio and then add a delay to the output stream with OpenCV and Pyaudio, Synchronize the audio and video files with FFmpeg.</li> </ul>

## 技能爱好

专业技能 : Python C++
语言水平 : 德语 B2 高级商务英语BEC 雅思6.5 四级 610 六级 553
兴趣爱好 : 健身 骑行 攀岩

		作品展示					
		<a href="https://github.com/heihuhuRay">https://github.com/heihuhuRay</a>					
		比赛经历					
		两次参加华为CodeCraft杯 德州扑克策略比赛以及图论大赛，均未获奖，但是在其中学习到了图论和策略决策的相关知识					
		Kaggle					
		关注最新的MachineLearning的论文动态					