

# 邓宇昊

成都市郫都区电子科技大学 (地址)  
611730 (邮编)

13679083293 (电话)  
dengyuhao\_123@163.com (邮件)  
dengyuhao.org (个人主页)



## 教育经历

- **电子科技大学** 信息与通信工程学院 · 信号与信息处理 2018.09 – 至今 硕士学位  
– 推荐免试, 研究方向为阵列信号处理, 专业排名 39/135 (28%), 预计 2021 年 6 月毕业
- **河北工业大学** 电子信息工程学院 · 电子信息工程 2014.09 – 2018.06 学士学位  
– 专业排名 12/91 (13%), 获得推荐免试资格

## 项目经历

- **极化敏感共型阵列的单脉冲测向方法研究** 算法理论预研 2020.02 – 2020.07
  - 项目简介: 针对非规则偶极子布阵的极化敏感共型阵列, 展开单脉冲测向方法的研究。
  - 项目职责: 负责算法的理论可行性验证, 以及算法的仿真实现。
  - 职责业绩: 给出了一些算法的理论测向误差; 利用最大似然测向方法实现了双极化通道联合测向, 克服了单通道测向对极化辅助角敏感的问题。
- **一种高精度多点线性约束的自适应单脉冲测向方法** 算法改进 2019.09 – 2019.12
  - 项目简介: 对三点约束自适应单脉冲测向方法的缺陷 (远离约束点处的测向误差较大) 进行改进。
  - 项目职责: 负责算法的理论分析、可行性验证以及算法效果对比的仿真实现。
  - 职责业绩: 改善了原三点约束方法的测角精度, 最大测角误差降低了 80% (最大误差从 0.6 度降至 0.1 度)。
- **共形阵列的单脉冲测向研究** 算法理论预研 2019.05 – 2019.07
  - 项目属性: 中电十四所合作项目
  - 项目简介: 针对各个阵元带有单位方向信息 (非全向) 的共形阵列, 展开单脉冲测向方法研究。
  - 项目职责: 负责整个共形阵项目的单脉冲测向部分, 对测向算法的理论可行性进行验证, 并对比各个方法在该阵列结构下的测向误差。
  - 职责业绩: 实现了非全向天线共形阵列的单脉冲测向; 在阵列视轴方向 4 度的邻域内, 最大测角误差不超过 1 度。
- **MPRPC 分布式网络通信框架** C++ 2020.06 – 2020.08
  - 项目简介: RPC 分布式网络通信框架的开发
  - 项目职责: 封装 RPC 的调用过程, 向 RPC 的服务发布方和服务调用方提供接口, 使调用方能够透明的调用远程服务提供方的远程方法, 而不用显式的区分本地调用和远程调用。
  - 职责业绩: 使用 protobuf 作为消息序列化和反序列化的工具, 将 RPC 请求和 RPC 返回值序列化为二进制数据, 并在服务发布端和服务调用端进行反序列化解码; 服务端网络使用高并发的 muduo 库进行设计, 而客户端直接使用 linux 的系统调用实现连接请求和数据传输; 使用 zookeeper 作为 RPC 服务的注册中心, 存储 RPC 服务的节点信息。
  - 项目仓库: <https://github.com/metaCoder-00/MpRpc>
- **EHK-40 血沉检测仪** C 2018.02 – 2018.06
  - 项目简介: 医用血沉检测仪器的研发。
  - 项目职责: 参与 EHK-40 血沉检测仪的研发, 主要负责血沉测量和测量数据的记录与发送功能模块, 同时负责和项目甲方实时的沟通联络。
  - 职责业绩: 使用 C 语言程序设计, 设计嵌入式系统, 实现了 40 个通道独立测量血沉值, 并将测量值保存至本机, 当有需要时便于查看, 并且可以将测量数据发送至医院的粒子系统, 实现数据共享。

- **2017 年瑞萨杯-全国大学生电子设计竞赛**    自动控制类比赛    2017.08 – 2017.08
  - 项目简介: 利用摄像头识别环境信息, 完成系统的控制功能。
  - 项目职责: 参与 2017 年全国大学生电子设计竞赛的控制组, 负责控制系统中的图像处理和识别模块, 使用 C 语言程序设计, 设计嵌入式系统, 完成了图像区域分割的功能, 将识别后的信息传给控制模块。
  - 职责业绩: 完成了基本功能, 识别分割后的区域。
- **第十一届恩智浦杯智能车大赛**    自动控制类比赛    2016.02 – 2016.07
  - 项目简介: 利用摄像头识别赛道信息, 完成智能小车的自动循迹功能。
  - 项目职责: 使用 C 语言程序设计, 设计嵌入式系统, 依据摄像头识别模块给出的信息, 完成自动控制功能。
  - 职责业绩: 取得了华北赛区三等奖的成绩。

## 技能专长

- 语言: C/C++, MATLAB, L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X, Markdown
- 项目/框架: Protobuf, muduo, zookeeper
- 英语: 熟练, CET-6, 能够阅读英文文献

## 获奖情况

- **发明专利**    一种高精度多点线性约束的自适应单脉冲测向方法    2019.12
- **2018-2019 学年优秀研究生**    2019.11
- **“联发科技杯”电子科技大学 IEEE Xtreme 极限编程邀请赛**    二等奖    2019.05
- **第一届电子科技大学学术英语陈述大赛**    三等奖    2018.12
- **第十一届恩智浦杯智能车大赛**    赛区三等奖    2016.07

## 其他

**兴趣:** 哲学 (康德的批判哲学), 历史 (欧洲史), 古典剑术

**小团队的 Wiki:** <https://nullp0in7er.gitlab.io>

**个人 GitHub 主页:** <https://github.com/metaCoder-00>