## Level 1: 任选一题 (共 10 分)

**Level 1.1【数学**】方程求解:基于 Python, 给定函数形式 y=x²-2x+1, 给定输入 y, 求解 x

Level 1.2【数学】数列:基于 Python, 给出斐波那契数列在 N 以内的序列, 给 定输入 N, 求出对应序列。

例如 N=100, 即 100 以内的斐波那契数列

**Level 1.3【数学**】数值:基于 Python,用三次函数  $y=a*x^3$  拟合出给定 0,1 两点之间的平滑曲线,并作 100 等分,给出相应等分点的值(98+头尾 2 个值),给出代码实现

Level 1.4【物理】力学分析:一铁球重量为80公斤,一开始以1米/秒的初速度在水平平面滚动,从开始到静止耗时10秒。假设全过程只有摩擦力和重力影响,请基于Python给出该球从运动到静止过程的速度-时间图像(时间轴分辨率为0.1秒)

Level 1.5【物理】力矩分析:给定一个正在做单手俯卧撑的同学,其体重为 70 公斤,脚部触地位置距其单手撑地位置的距离为 1.6m,脚部触地位置距其身体重心位置的距离是 1 米,手掌到肩膀长度为 0.5 米,请基于 Python,给出该同学在肩膀撑起的离地高度 0.5 米过程中的手臂力矩和受力大小

Level 1.6【物理】光学:在自动驾驶中,周围物体和车辆的距离和位置(深度信息)是非常重要的信息,通常可以通过不同位置的多个摄像头/相机进行测量。给定两个理想状态的焦距为 f 的相机(无需标定,无畸变),相机像素均为 100 万像素(1000 X 1000 像素),两个相机的光心位置分别是(x1, y)和(x2, y)(即两个相机水平放置在同一高度),x1 和 x2 相距 2 米(相机中心距离),假

设某点 P 和相机在同一高度,其在两个相机感光器上的成像点分别为 A 和 B (假设 AB 距离为 d)。请求出 P 点和两个相机光心连线的垂直距离 D。

提示:根据相机成像原理和相似三角形,可以得出 AB 间距离 d 与相机中心距之比,正比于 (D-f)/D

Level 1.7【统计】时序统计:COVID-19 是由 SARS-CoV-2 导致的传染性疾病,常见症状包括发烧,咳嗽和呼吸急促。现有全球病情统计结果 (https://github.com/CSSEGISandData/COVID-

19/tree/master/csse\_covid\_19\_data/csse\_covid\_19\_daily\_reports) ,以数据 04-01-2022.csv 为例,编写一个程序,输出确诊人数(Confirmed)最多的 10 个国家详细数据(国家 Country/Region,最新更新时间 Last Update,确认病例 Confirmed ,死亡病例 Deaths,恢复病例 Recovered)

Level 1.8【统计】频率统计:统计《经乱离后天恩流夜郎忆旧游书怀赠江夏韦太守良宰》(李白,千字诗)的字频,并绘制字频的直方图(Histogram) 提示: https://baike.baidu.com/item/经乱离后天恩流夜郎忆旧游书怀赠江夏韦太守良宰/6865012

**Level 1.9【统计】**数据统计:基于 Python 的 statsmodel, scipy, numpy, pandas, matplotlib 等工具,根据你的身高增长数据和中国经济总量增长数据(年化身高和年化 GDP),计算这两个序列的相关性。

提示: https://data.worldbank.org/

Level 1.10【生化】分子量计算:给定一个只含 C, H, O, N 的化学分子式,输出它的分子量

Level 1.11【生化】Pubchem 是 NCBI 自 2004 年以来开始运营和管理的大型化合物数据库,主要收录了原子数量在 1000 以下以及化学键在 1000 各以下相对较小的分子数据。请基于 PubChemPy 等工具,给出水、苯环和甲醇的 3D 结构式相关信息

Level 1.12【生化】请根据 Github 上的 pyscf 等工具,给出水分子 H2O 和氧气分子 O2 的平均场

Level 1.13【计算机+生化】基于 Python 及 ncib 提供的 ftp 接口,下载 NCBI 中任意一条/一类指定基因序列,如 bacteria

**Level 1.14【计算机】**基于 Python 的 pygtrans/goslate 等工具,实现中英文文件的双向翻译

**Level 1.15【计算机+统计】**基于 Python 的 pypdf2/pypdf4,对一个 PDF 文件进行文字内容提取

## Level 2: 任选一题 (共 10 分)

Level 2.1【数学】积分计算:使用 numpy、math 库等工具独立实现二重积分的计算:

计算
$$\int_0^1 \int_{-x}^x \sqrt{x+y^2} dx dy$$

并与 scipy.integrate 比较二重积分计算效率

提示: 统计连续计算 10000 次的耗时

Level 2.2【数学】微分方程计算:使用 numpy、sympy、scipy、math 库等工具,根据一阶微分方程 dy/dx=y,画出自变量 x 在定义域(0, 5)中对应的 y 值的曲线

提示: 该函数为 v=a\*exp(x), a 为常数

Level 2.3【数学】在野外彩弹 CS 游戏中,考虑到重力影响,彩弹的弹道是一个 抛物线方程,给定发射点坐标(x0,y0,z0),落点坐标(x1,y1,z1),以及彩弹的初速

度 v0(标量数值),使用 numpy、math 库等工具求解满足给定起点、落点和初速度的彩弹抛物线发射仰角

提示: 默认 g=9.8 为常数: 如果初速度过小, 解可能不存在

Level 2.4【物理】给定一个静坐在公交车上的同学,公交车初始速度 v0 已知,该同学持续记录其手机的角速率  $\omega$  及相对于公交车测量到的当前手机线加速度 a,就可以确定公交车的当前线加速度。以公交车起始速度作为初始条件,基于以上 v0, $\omega$ 序列和 a 序列信息求解公交车的速度(对公交车的线加速度进行积分),以及 t 时刻后相对于初始位置移动的距离(以起始位置作初始条件积分计算)。

Level 2.5【物理】西区操场跑道上一跑者体重为 80 公斤,身高为 1.80 米,跑步时身体上下起伏为身高的 10%,任意时刻最多只有一只脚触地,单脚触地时从触地到离地耗时 0.5 秒(触地→最低点 0.25 秒,最低点→离地 0.25 秒),假设垂直方向上速度变化是分段匀加/减速变化,请基于 Python 给出该跑者从触地到离地过程中脚掌受力变化的受力-时间图像(时间轴分辨率为 0.01 秒)

Level 2.6【机械+自动化+物理】在机器人的运动中,不可避免地需要用到电机。在电机运动过程中,电机会接收控制指令进行旋转动作,并感知所旋转到的实际位置。在实际过程中,我们会发现电机旋转到的实际位置/角度,与想要达到的预期位置/角度总会或多或少存在偏差。目前大多数电机均提供电机动作过程中的精确位置/角度测量,便于闭环控制。请基于 Python 和以上说明,给出电机转速控制的 PID 算法实现。

提示: 机器人、无人机和其他自动化控制里的基础控制方法雏形

Level 2.7【统计+金融】统计检验:基于 Python 的 scipy, statsmodel, numpy, pandas\_datareader 等工具, 获取美的集团 (000333) 股票在最近三个月内的收盘价数据, 对其进行游程检验 (RUNS test) 并给出检验结果

Level 2.8【统计】接 Level 1.1【统计】,基于 Python 的 scipy, statsmodel, numpy, pandas 等工具,根据新加坡 2021 年 10 月到 12 月共三个月的 COVID 疫情数据,对确诊病例数量进行 logistic 回归分析并建模,并给出 2022 年 1 月的预测曲线

提示: https://github.com/CSSEGISandData

Level 2.9【统计+经济】基于世界银行数据,下载世界各国历年的 GDP 总值和增长率数据,基于 Python 的 scipy, statsmodel, numpy, pandas\_datareader 等工具,提取金砖四国(巴西、俄罗斯、印度、中国)近 20 年的 GDP 总值和增长率数据,求出这 4 个国家 GDP 总值和增长率的斯皮尔曼相关系数和肯德尔相关系数

提示 1: https://data.worldbank.org/ 提示 2: 可使用 Pandas 中的 Series.corr()

Level 2.10【生化】基于 Python 中 Bio, numpy, pandas 等工具来比较两个基因序列' TTTGGAAAAC'和' TTTTTTACCG'的相似性

提示: 当前疫情病毒变异树的雏形,通过比较和分析不同变种的相似性而得到 Level 2.11. 【生化】DNA 转录 RNA 过程模拟:在 RNA 转录过程中,一条 DNA 链用作模板,mRNA 通过一次复制一个核苷酸来构建 RNA 链,转录过程中使用尿嘧啶代替胸腺嘧啶。使用字符代表碱基,DNA 字符串含有 A, C, G, T, RNA 字符串含有 A, C, G, U。现有 DNA 字符串 s, 将碱基 T 替换为 碱基 U, 求转录后的 RNA。如 DNA(ATGGAACTTGACTACGTAAATT) → RNA(GAUGGAACUUGACUACGUAAAUU)

Level 2.12【生化+计算机】生物显微镜照片处理过程中,往往会将一张彩色图像(RGB 三色)的三种颜色通道分别处理为三张灰度图像(每张灰度图像对应一个颜色通道),图像中每个像素的灰度值大小表示该颜色的明暗程度。但是,因为显微镜进光量的不同,同一标本不同通道的明暗程度会有较大不同(例如红色通道偏亮,绿色通道偏暗)。请基于 Python,调整一张彩色图片的不同通道的明暗程度,使得图片不同通道的明暗程度趋于一致。

提示:对不同通道的灰度图像中每个像素的灰度值都加/减去一个不同的值,类似标准化的处理

提示:天文/生化显微镜数据预处理的常见操作

Level 2.13【计算机】基于 Python,使用浏览器引擎 Selenium 爬取科大首页中的科大要闻第一条新闻,要求爬取结果至少有新闻标题、时间、以及新闻内容 Level 2.14【计算机】对手机拍摄的任意照片进行 OCR 识别,例如校园内的咖啡厅付款小票、车牌、路标、门牌等带有文字和数字的照片,基于现有的 OCR库,对多类(至少三类)照片进行文字和数字提取

提示: python 提供多种 OCR 库

Level 2.15【计算机】基于 Python 的 librosa 及其 effects 子库等工具,对自己的语音录制文件进行音调(pitch)的修改,例如中音改到高音提示:对声音进行任意操作,类似导航系统中的个性化语音

## Level 3: 任选一题 (共 10 分)

Level 3.1【数学】扩展 Python 的 Num 类型,使其支持四元数的计算,并实现 欧拉角和四元数的相互转换计算

**Level 3.2 【数学】**微分计算:使用 numpy、sympy、scipy、math 库等工具求解 二阶常系数齐次微分方程 a\*f(x) + b\*f'(x) + c\*f''(x) = 0

Level 3.3【数学】数值:接 Level 1.3【数学】,基于 Python,给出指定序列的三次样条插值方法的代码实现,例如给定输入序列 y【0,0.5,0.8,1,0.4,0】和 x【0,1,2,3,4,5】,求出对应插值点(本段序列给出 100 个插值点即可)。

提示 1: 三次样条插值是把已知数据分割成若干段,每段构造一个三次函数, 使得分段函数的衔接处具有 0 阶连续,一阶导数连续,二阶导数连续的性质 提示 2: 机器人控制里常用的加速度调节方法

Level 3.4 (加 1 分) 【数学】方程:接物理 Level 1.3, 在自动驾驶中,周围物体和车辆的距离和位置(深度信息)是非常重要的信息,通常可以通过不同位置的多个摄像头/相机进行测量。物理 Level 1.3 给出了双目测距方案,在多目测距中,可以按照每一对相机列出对应的方程,进而形成方程组,用方程组的方式进行求解。但由于系统误差、测量误差以及偏差等因素存在,所求得的位置并不精确,牛顿法和高斯牛顿法表现不佳,请基于 Python,给出列文伯格-马夸尔特(Levenberg-Marquardt)算法的代码实现

提示 1: 列-马 LM 算法是使用最广泛的非线性最小二乘算法,其利用梯度求最大(小)值的算法,同时具有梯度法和牛顿法的优点提示 2: 自动驾驶、动作捕捉等的多目测距中常用计算方法

Level 3.5【物理+数学+计算机】给定正在做平板支撑的一位同学,基于以下图像请给出其身体姿态的力矩求解,并计算其腹部重心位置肌肉的受力情况。 提示:可基于图像识别出身体重心和手脚的像素位置,假设身高、体重已知



Level 3.6(加 1 分)【物理】-接【数学】Level 2.3 野外彩弹 CS 游戏,考虑重力和空气阻力影响,给定发射点坐标(x0,y0,z0),落点坐标(x1,y1,z1),空气阻力f(矢量,以(fx,fy,fz)表示),及彩弹的初速度大小 v0(标量数值),使用numpy、math 库等工具求解满足给定起点、落点、空气阻力和初速的发射仰角提示 1: 默认 g=9.8 为常数;如果初速度过小,解可能不存在提示 2: 弹道计算机的雏形

Level 3.7(加 1 分)【自动化+数学+物理】接 Level 2.1【物理】机器人和现代 驾驶系统中的导航系统的传感器数据(加速度、陀螺仪)普遍存在小误差,会 随时间累积成大误差,其误差大体上与时间成正比,因此需要不断进行修正。 而全球定位系统 GPS 的定位精度是 1 到 30 米,长距离来看误差较小,但短时间和短距离内误差较大。现代惯性导航系统使用各种信号(例如全球定位系统 GPS 等)对其进行修正,采取控制论方法如 EKF 扩展卡曼滤波等对不同信号进行加权过滤,从而保证惯性导航系统的精度及可靠性。

请基于加速度、陀螺仪、磁力计和 GPS 数据,基于 Python 和四元数,给出扩展卡曼滤波算法(EKF)的代码实现

提示: 捷联惯导系统、无人机等的位姿获取方法雏形

**Level 3.8【统计+金融】**协整检验:基于 Python 获取包括美的集团 (000333) 和贵州茅台 (600519) 的沪深 300 指数中的所有 300 只股票近 1 年的每日调整

后收盘价(adjusted close)数据,基于 Python 的 statsmodel, numpy 等工具,对过去 1 年美的集团(000333)和贵州茅台(600519)股票进行协整检验(co-integration test)并给出检验结果,并进一步给出这 300 只中协整关系表现最好的 10 对股票。

提示 1: 使用 statsmodels 中的 statsmodels. tsa. stattools. coint

提示 2: 建议考虑多进程/多线程实现

提示 3: 这些股票对,有什么价值?

Level 3.9【统计+生化+天文+计算机】生物显微镜/天文望远镜的图像往往用于记录描述不同物质/细胞/病毒,这些目标物质/细胞/病毒一般会具有显著区别于周边区域的亮度(亮斑),若同一标本的某个通道灰度图像在某一位置/区域出现了显著区别于周边区域的亮度,则需要对其进行标记并计数,请给出该通道图像的这些亮斑。

提示 1: 计算出灰度图像的基本底色亮度,找到灰度图像中显著亮于该背景灰度的所有像素,对这些像素,相邻像素做聚合,则得到亮斑,对其计数即可提示 2:: 高像素图像可考虑切割成多个边缘略有重叠的区块后,用多进程/多线程实现

Level 3.10【统计+天文+计算机】基于 SDSS 数据库的 skyserver 中近一个月内的巡天图,请基于 Python 进行图像识别,给出巡天图中天狼星 A 所在像素位置,并给出该星在近一个月内的亮度变化曲线及相关统计量(至少三个统计量)。

提示 1: 该星应为北天区最亮的星(可按明暗程度快速查找候选像素)

提示 2: 如果识别出多颗星及其像素位置,还可以进一步确定照片在地球上的拍摄地点,即星光导航的雏形

提示 3: 对恒星/行星的星光强度(行星为反射光)进行持续追踪并进行频域变换,还可以进一步得到这些星的运行周期,可以快速发小论文

## Level 3.11【生化+数学】化学式配平

输入化学方程式,输出配方之后的结果(公式不包含除字母、下表以及+= 之外的符号) 例如输入: KMnO4+H2S+H2SO4=MnSO4+K2SO4+S+H2O

输出: 2KMnO4+5H2S+3H2SO4=2MnSO4+K2SO4+5S+8H2O

Level 3.12【计算机+数学+物理+自控】给定自己手机(含加速度、陀螺仪、磁力计)的初始位置和姿态,基于其传感器数据序列,利用四元数给出该设备在运动过程中的连续姿态变化

提示: 重点是从手机获取, 打通手机的接口, 可考虑 android 手机

Level 3.13【计算机+数学+物理】对手机图像进行修改,给出三种自定义的光线 滤镜

提示: 当前手机/app 滤镜效果的雏形

Level 3.14 (加 1 分) 【计算机】基于 Python 抓取自己手机微信所关注的某个公众号中含有指定关键词的文章,爬取结果包括文章标题、发布时间、文章内容、打赏(喜欢)人数、阅读数、点赞数和在看数提示: 可基于浏览器引擎 Selenium 或 android 虚拟机

Level 3.15 (加 1 分) 【计算机】基于 Python 的 faceswap 等工具,对自己的视频文件进行人脸替换,例如改为动画人物

提示: 类似魔术/川剧中的变脸