



陈林

13114391087 | [clqwq@mail.sdu.edu.cn](mailto:clqwq@mail.sdu.edu.cn)

湖北黄冈 | 汉族



## 教育经历

### 山东大学

2020年09月 - 现在

软件学院

软件工程

GPA 93.82/100

排名 xx/312

Cet-4: 553

Cet-6: 469

### 核心课程成绩:

高等数学 I / II: 100/96 线性代数: 100 概率论与数理统计: 94 离散数学 I / II: 97/85

数据结构: 99 计算机组成原理: 98 数据库系统: 98 操作系统: 94 计算机网络: 97

计算机视觉: 96 数字图像处理: 92 算法设计与分析: 91 计算机图形学 (在修) 增强现实 (在修)

## 科研经历

### 一种咽拭子采样机器人视觉定位系统

2022年07月 - 2022年11月

- 该机器人在硬件上包括6DoFs的机械臂、胸腔内深度相机及夹爪末端深度相机, 需要完成咽拭子采样过程
- 承担主要工作
  - 用D-H参数法解决机械臂运动学逆解问题
  - 利用人脸关键点进行口腔初定位
  - 咽后壁识别问题
- 成果: 发明专利在申请

### 基于颜色推荐的数据驱动的学术图配色方法

2022年07月 - 2023年01月

- 从Nature及其子刊上爬取近10年论文, 并从中提取图片、建立数据集, 然后设计了配色方案提取算法, 并利用对比学习进行颜色推荐
- 承担主要工作
  - 爬取论文PDF, 并从中提取配图, 筛选出学术图 (20K)
  - 设计针对学术图的配色方案提取算法, 主要困难之处在于图片的RGB丰富
  - 负责Related Work和Dataset部分的论文写作
- 成果: 二作, SIGIR 2023, 在投

### 毫米波雷达与相机融合的目标检测

2022年10月 - 现在

- 尝试融合CFAR与PCANet, 试图构建不需要反向传播的目标检测CNN, 最终以CFAR产生过多的假阳性而放弃
- 尝试使用毫米波雷达的Range-Azimuth Maps与相机进行融合, 而不是与Radar Points融合, 并在Range-Azimuth Maps上进行Point-wise标记, 目前仍处于起步阶段

## 竞赛获奖

全国大学生数学建模竞赛国二

2022年11月

全国大学生数学竞赛 (非数学类) 一等奖 (两次)

2021年10月, 2022年10月

山东大学ACM程序设计竞赛一等奖 (两次)

2022年10月, 2022年10月

## 荣誉奖项

国家奖学金

2021年10月

山东大学学业奖一等

2021年10月

山东大学三好学生

2022年10月

山东大学特长奖二等 (美育素养类)

2022年10月