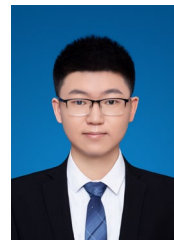




陈林

13114391087 | 汉族 | 湖北黄冈
clqwq@mail.sdu.edu.cn | lchen1019.github.io



教育经历

山东大学

软件学院 软件工程
GPA 93.85/100 排名 1/333
Cet-4: 553 Cet-6: 469

2020年09月 - 至今

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: 97
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 计算机图形学 (在修) 算法设计与分析: 91 人机交互技术: 99

荣誉奖项

国家奖学金	2021年10月
山东大学三好学生	2022年10月
全国大学生数学建模竞赛国家二等奖	2022年11月
全国大学生数学竞赛 (非数学类) 国家一等奖 (两次)	2021年11月, 2023年01月
山东大学ACM程序设计竞赛一等奖 (两次)	2021年11月, 2022年11月

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

- 该系统硬件上包括6DoFs的机械臂、胸腔内深度相机及夹爪末端深度相机, 功能上支持咽拭子采样过程的视觉定位, 已申请发明专利。
- 承担工作: 用D-H参数法构建几何约束, 解决机械臂运动学逆解问题, 并利用Intel RealSense识别人脸关键点进行口腔初定位和咽后壁图像分割。

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

- 利用自建数据集进行对比学习颜色推荐, 实现了交互式的图片配色方案生成, 该论文在投SIGIR 2023 (CCF A)。
- 承担工作: 从Nature及其子刊上爬取近10年论文, 从中提取并筛选图片、建立数据集; 然后克服RGB丰富的困难, 设计了一种鲁棒的配色方案提取算法, 该算法在学术图上取得了优于传统算法的效果。

毫米波雷达与相机融合的目标检测

2022年10月 - 至今

- 利用CFAR与Marginal Fisher Analysis (MFA)算法, 构建不需要反向传播的轻量目标检测CNN, 最终以CFAR产生过多的False Positive而结束。
- 使用毫米波雷达的Range-Azimuth Maps与相机进行融合, 取代经典RV融合模型中的与Radar Points融合, 并在Range-Azimuth Maps上进行Point-wise标记。

项目经历

融合用户创新设计的VR迷宫系统

2022年10月 - 2023年02月

- 开发手机端, 扫描物理空间中的设计图并转换为三维虚拟场景; 使用Kinect识别人体关键点, 进行姿势捕获; 开发基于Unity 3D的双人体验系统, 并实现用户在虚拟迷宫中的漫游和交互。
- 仓库地址: [lchen1019/VR-maze \(github.com\)](https://lchen1019/VR-maze.github.com)

小型餐馆运营系统

2022年07月 - 2022年09月

- 前端由桌面客户端 (Flutter) 以及网页 (Vue) 构成, 后端使用Springboot、Mybatis框架开发。
- 采用Flutter开发具有跨平台性, 并能有效处理数据库的并发请求。
- 仓库地址: [lchen1019/easy-restauranty \(github.com\)](https://lchen1019/easy-restauranty.github.com)