

- 主要工作：**
- 1、采用 I/O 多路复用技术 **Epoll** 与 **线程池** 实现了 **Reactor** 高并发模型 (One EventLoop Per Thread)；
 - 2、利用 **单例模式** 和 **双缓冲技术** 实现高性能异步日志系统，记录服务器的运行状态；
 - 3、采用 **小根堆** 维护 TCP 连接定时器，关闭超时的非活动连接 (异常连接检测)；
 - 4、利用 **正则表达式** 与 **有限状态机** 解析 HTTP 请求报文 (GET/POST)，实现静态资源的处理；
 - 5、利用 **MySQL** 和 **Redis** 数据库，支持用户注册登陆以及免密登陆；

项目成果: 经过 Webbench 压力测试, 在 2 核 4GB 配置下可实现上万 QPS;

校园经历

2019.08 - 2019.09

作品描述: 该作品是基于 Texas Instruments (TI) 公司的 MSP432 微控制器和四旋翼飞行器的巡线机器人, 通过 MCU 控制机器人飞行姿态以及路线, 并配合 OpenMV 图像子系统, 能够巡检电力线路以及杆塔状态, 发现异常时拍摄存储, 任务结束传送到地面显示装置上显示;

个人收获: 对嵌入式系统的裸机开发、常见通信协议驱动开发、中断以及服务程序有了更深入的理解。

奖项荣誉

➤ 2020 年 国家级大学生创新创业训练计划项目结题

► 2020 年校级三等奖学金

► 2019 年全国大学生光电设计竞赛东北赛区二等奖

➤ 2019 年第十三届 iCAN 国际创新创业大赛吉林省赛区竞赛三等奖

► 2019 年 正荣奖学金三等奖

► 2018 年国家励志奖学金

► 2018 年校级一等奖学金两次

► 2018 年“长春理工大学三好学生”荣誉称号

科研成果

➤ 论文：《XXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXX》（XXX 期刊，在投）；

个人评价

➤ 热爱学习新技术, 具有自主学习能力和快速学习能力;

➤ 热心参加于 Github 开源社区，拥抱技术共享时代；