王凯

性别: 男 电话: 18955352943 邮箱: 335679705@qq.com

年龄: 24岁 籍贯: 安徽省芜湖市 实验室: 影像处理实验室(高新波团队)



2022.09 - 2025.06 西安电子科技大学(211) 新一代电子信息技术

2018.09 - 2022.07 杭州电子科技大学(前 10%) 电子信息工程 工学学士

专业技能

▶ 熟悉 C/C++开发,熟悉面向对象编程的思想,了解设计模式。

- ▶ 熟悉 OSI 七层模型,掌握 HTTP、TCP/UDP、IP 等常见协议;
- 熟熟悉常见数据结构及算法,如十大排序(快速排序、归并排序、堆排序等);
- 熟悉 select、epoll 等多路 IO 复用模型, 能够利用 Socket 套接字进行网络编程;
- > 熟练掌握 python 编程, 熟悉 3d 目标检测领域常用的框架和 PyTorch 框架;
- ▶ 熟悉 x86 操作系统,多进程和多线程通信,了解中断处理和内存管理等;
- ▶ 熟悉 Linux 环境, 熟悉常用操作指令, 了解 Makefile;

开发项目

项目名称:基于负载均衡的在线 OJ 平台(2024.1-2024.5)

项目描述:该项目是 c++开发的基于负载均衡的在线 OJ, 用户可以在浏览器访问各个题目, 在编辑区编写代码提交, 后端能够自动分配服务器资源, 保持平衡的情况下让代码快速运行和提交。核心是两个模块:编译与运行模块负责编译并运行服务, OJ 相关模块完成连接数据库、获取题目列表, 查看题目、编写题目界面,负载均衡等后端核心业务逻辑。

主要工作和涉及技术:

- ◆ 一致性哈希环算法的负载均衡设计;
- ◆ 基于 IO 复用和线程池的了解和使用;
- ◆ 在后端编译服务采用创建子进程的方式编译代码,从而不影响主执行;
- ◆ 基于 STL 标准库, Boost, cpp-httplib, Mysql, 多进程、多线程的开发。

项目名称: X86-minLinuxKernel (2023.9-2024.6)

项目描述: 独立设计并实现了一款针对 x86 架构的迷你 Linux 内核,完成了从引导程序、内核加载、中断异常处理到进程管理等核心功能的开发,实现了一个简洁高效的教学级操作系统原型。

主要工作和涉及技术:

- ◆ 实现从实模式切换到保护模式,并对操作系统内核的加载;
- ◇ 实现对中断和异常的处理,并通过内联汇编函数实现了对常用汇编指令的封装;
- ◆ 实现进程的创建、调度和切换;实现进程间的同步和互斥,实现信号量和互斥锁;
- ◆ 实现分页机制和虚拟内存管理。
- ◆ 实现简单的系统调用

算法项目

项目名称:多传感器工业工件缺陷检测系统(清华大学合作项目,核心成员,2022.9-至今)

项目描述:本项目利用工业相机、结构光相机、采集卡等传感器监测熔覆时数据以及参数。获得的图像数据利用 YOLOv8 和 SAM 分割模型检测熔覆时产生的气孔,结构光相机获得工件三维形貌,并通过联合标定获得气孔局部点云结构。



工学硕士

主要工作和涉及技术:

- ◆ 负责项目整体框架的搭建;所有传感器基于 SDK 的二次开发;基于 OT 的前端界面的开发;
- ◆ 多进程编程;结构光相机和 RGB 相机的联合标定算法。

项目名称: 自动驾驶仿真车小车平台(华为 2012 实验室合作项目,核心成员, 2022.8-2024.4)

项目描述:设计并制造了用于验证自动驾驶算法的仿真车平台。该平台包括仿真车、多传感器(双目RGB、双目DVS,四路鱼眼相机、激光雷达和毫米波雷达)。实现感知、数据采集和控制等全流程功能。实现小车多传感器数据实时采集和Rosbag数据包的录制,并以低延迟发布合成的IPM图像。

主要工作和涉及技术:

- ◆ 负责实现所有传感器数据的同步采集;实现不同帧率传感器时间戳和数据同步误差 5ms 以内;
- ◆ 开发基于 C++ Qt 的客户端界面,实时订阅传感器驱动发布的话题,可视化显示 9 路图像数据,

比赛经历

2023 华为软件精英挑战赛

西北赛区 16 强

赛题将实际机器人运输场景进行简化,在多重约束下,有限的时间内实现最优调度,优化机器人的路径和买卖方案,避免碰撞,实时读取地图状态并且输出机器人的控制指令。运动主要包括机器人的移动、路径规划、避障等功能。决策需要协调不同机器人的买卖方案,最大化利润。最终获得西北赛区 16 强。

奖项条誉

- > 2023年 华为软件精英挑战赛复赛西北赛区二等奖
- ▶ 2024年 华为嵌入式软件大赛西北赛区第 13 名
- ▶ 2020年 全国大学生数学竞赛 3 等奖
- ▶ 2019年 理海争锋数学竞赛 3 等奖
- ▶ 2019年 浙江省物理创新竞赛 三等奖:
- ▶ 奖学金:

研究生期间: 每个学期均二等奖学金;

本科期间: 二等奖学金(2次), 三等奖学金(2次)

科研成果

- 论文:《3D Object Detection Method Based on CA Sampling and Local Attention Feature Encoding》 EI 检索,第一作者, IEEE Smariot 会议发表,点云 3d 目标检测方向
- ▶ 论文:《Low cost multi-sensor fusion 3D object detection method》,期刊论文(在投)

自我评价

- ▶ 综合能力突出,有较强的学习、创新能力;
- 参与组内多个横向项目的核心工作,性格热情开朗,具有较强的沟通能力、团队协作能力;
- 研究生期间每周组会,抗压能力强,吃苦耐劳,对待工作严谨负责。