基本信息

 姓
 名: 熊辉煌
 出生年月: 1997.11

 籍
 贯: 江西省宜春高安市
 政治面貌: 中共党员

电 话: 136-8200-7132 邮 箱: 1498522477@qq.com

教育背景

 2016.09-2020.06
 河北工业大学 (211)
 测控技术与仪器
 工学学士

 2022.09-2025.06
 西安电子科技大学 (211)
 电子信息
 工学硕士

♦ 专业技能

- ◆ 熟悉 C/C++, python 编程语言, 了解 C++系统编程, 网络编程, 熟悉 IO 多路复用;
- ◇ 了解计算机网络、操作系统和 Mysql 数据库等相关基础知识; 熟悉 TCP、IP 等网络协议;
- ◆ 熟悉 cmake, make 工具使用, 了解 ROS, 擅长在 linux 环境下的软件开发;
- ◆ 英语 CET-4。

回 项目经历

项目简介:本项目基于 C++编程实现高并发的 web 服务器,通过前后端交互实现网页音乐播放器的基本功能。 实现方案:

- 1)、利用 IO 复用技术 Epoll 与线程池搭建多线程的模拟 Proactor 高并发模型;
- 2)、使用数据库实现用户信息的保存和获取;
- 3)、用小根堆维护所有连接状态,定时断开不活跃连接,优化服务器资源。

最终成果: 支持用户登录注册、音乐播放暂停切换曲目、获取歌单和上传头像等功能; 能够支持 5k~8k 的并发请求,

项目名称:多目标实时跟踪操作软件开发 项目独立完成人 2023.07-2023.11

项目简介:能够实现多类物体以及对同一类物体进行多目标跟踪,在目标丢失时能够及时更换其他同类目标进行跟踪;能够针对视频以及实时摄像头图像实现跟踪功能;开发操作界面实现跟踪物体类别、数据源、目标跟踪数量选择功能,要求能够随时切换目标数量和跟踪物体类。

实现方案:

- 1)、搭建目标检测和目标跟踪模块,实现跟踪基础功能;
- 2)、使用 QT 进行界面设计,实现功能切换以及接收图片数据并进行数据处理;
- 3)、使用多线程编程,实现多个目标同时跟踪、操作界面实时显示跟踪结果。

最终成果:目标丢失率小于3%,误跟踪率小于2%,

项目名称:多视角立体重建数据采集及姿态估计系统 核心成员 2024.01-2024.04

项目简介:本项目旨在基于多视角重建算法原理设计和实现一个基于转台控制的多视角数据采集及三维重建系统。该系统由 PC 端控制电动转台带动目标转动,获取目标物体的多视角图像,并调用三维重建程序,实现对目标物体进行基于点云的三维重建。

本人职责:主要负责对多视角图像实现轨迹估计,获取每一帧图像位姿,并且针对每一帧图像进行深度估计,根据获取的图像位姿以及深度信息进行三维点云重建。

最终成果: 完成稠密的物体点云模型, 并且与真值重合度达到 80%;

工作经历

工作项目: 二总线通信电路模块开发测试, 2100 嵌入式智能电表模块电路开发测试。

获奖经历

● 本科期间:二等奖学金、三等奖学金。

● 研究生期间: 二等奖学金, 2024 华为嵌入式软件大赛算法组初赛 36 强

▲ 自我评价

- 本人综合能力突出,有较强的学习;
- 性格热情开朗,能进行有效沟通和团队协作;
- 抗压能力强,吃苦耐劳,对待工作严谨负责。