# 王凯

性别: 男 电话: 18955352943 邮箱: <u>335679705@qq.com</u>

民族: 汉 籍贯: 安徽省芜湖市 出生年月: 2000.7.26

教育背景

 2022.09 - 2025.06
 西安电子科技大学
 新一代电子信息技术
 工学硕士

 2018.09 - 2022.07
 杭州电子科技大学
 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: 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 Liux 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:
- ◆ 使用 arp 协议获取设备 mac 地址,实现 TCP 连接和使用 tcp 协议发送数据;
- ◆ 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,系统调用的实现。

# 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,模拟刷题网站(leetcode 和牛客)的一个在线判题系统,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,保持平衡的情况下为用户提供良好的编程运行环境,让代码快速运行和提交。

#### 主要工作和涉及技术:

- ◆ 负载均衡设计;一致性哈希解决数据迁移问题;
- ◆ 基于 epoll 的 IO 复用的了解和使用;
- ◆ 基于 STL 标准库, Boost, cpp-httplib, Mysql, 多进程、多线程的开发。

### 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:使用 c++和 python 开发,本项目旨在监测激光熔覆过程中的传感器数据和熔覆结束的形貌,利用海康工业相机、ZIVID 结构光相机、采集卡等传感器检测熔覆时图像,点云以及参数。图像数据利用YOLOv8 目标检测模型和 SAM 分割模型检测熔覆缺陷孔洞,结构光相机获得工件 3 维形貌,并通过联合标定获得孔洞局部点云结构。



# 主要工作和涉及技术:

- ◆ 负责项目整体多进程框架的搭建:
- ◆ 所有传感器基于 SDK 的二次开发;
- ◆ 基于 QT 的前端界面的开发,基于 Mysql 数据的存储;
- ◆ 用激光雷达和相机标定改进的结构光相机和 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)、计算平台。实现了建图、感知、数据采集和控制等全流程功能,小车实时多传感器数据采集和Rosbag数据包的录制。

### 主要工作和涉及技术:

- ◆ 通过 PPS 脉冲信号和 FPGA 产生的硬件触发信号,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获取的同步误差 5ms 以内:

开发基于 C++ Qt 的客户端界面,使用多线程编程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,并以低延迟发布合成的 IPM 图像。

### 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,在满足多重约束的前提下,在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。分析题目需求,整体上可以分为机器人的运动和决策两大部分。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。最初使用 python 构建算法,后续优化为 c++,最终获得西北寨区 16 强。

# 奖项荣誉

- ▶ 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。