# 钱宁博

17743911795 | qiannb@foxmail.com

## 求职意向

@ 自动驾驶系统工程师

鱼 任何城市均可

( ) 随时到岗

# 教育背景



2016.6-2020.8

自动化

石家庄铁道大学

Rockchip-瑞芯微电子股份有限公司

主要研究方向:嵌入式、视觉、机器学习算法、ROS、Linux驱动、单板设计

GitHub: https://github.com/qm-k

## 实习经验

2019.6-2019.9

创新研发部、ISP部实习生

工作描述:

实现人体姿态与行为检测,进行算法优化,在嵌入式平台上通过RK平台的NPU加速及多线程编程等技巧将帧率从0.04帧提高到6帧,同时完成了摄像头的部分3A实现。

#### 项目

时间:2018-05-01--2019-05-01 公司或组织名称:石家庄铁道大学 职位或职责:负责人、研发

积世现积贞,贝贞八、听及

工作描述:多传感器融合实现的自动驾驶:

项目描述:

平衡车的自动导航、避障、交互与SLAM, Linux内核驱动开发, 视频编解码传输及目标检测、跟踪等后处理

项目成果:

1.控制:设计了底盘的运动控制板(原理图和pcb,集成了电机驱动、电源管理、IMU、串口、CAN总线、蓝牙等并具有过载保护、直观的运行指示、数模隔离和电源检测功能),编写了(四轮脉轮、三轮全向、两轮)运动解算、直流电机的速度、角度、直立PID,同时完成BLDC的方波控制。

2.导航算法:基于ROS完成了毫米波雷达、激光雷达、双目、IMU的amcl数据融合与实时地图构建、a\*路径规划与导航。

3.视觉处理:在rk主控上完成双目图像拼接(cv自带的surf)、yolo目标检测和姿态行为识别。

4.交互与数据可视化:局域网图传到服务器和手机,在PC远程下达任务目标并进行导航路线的可视化,同时开发了语音远程遥控(MFCC)和手势远程遥控(两个方案,分别基于视觉和陀螺仪),同时接入多种温湿度传感器上传onenet并进行可视化以上均为独立完成。

项目名: openpose在嵌入式上的实现与算法加速

项目描述:

使用tf重写的open pose实现,对并在嵌入式主板上完成了算法适配,通过多种优化方式(多线程、NPU加速等)将识别速度从0.04帧提高到6帧,如降低识别点数(人体18个关键点、背景1个,共计19个)能做到10帧以上。

以及其他多项关于语音、图像、导航、机器人结构设计与控制的项目,有兴趣可以深入交流。

#### 荣誉奖项

美国大学生数学建模 H奖

河北省大学生创新创业年会全省评分第一并推送全国年会 特等奖

全国大学生嵌入式竞赛 全国一等奖

省刊论文《基于MFCC的嵌入式语音识别》

智能互联、电子电路设计大赛等多项省校级竞赛一二三等奖

三次国家级大创项目均以最高分结题

#### 大赛经历

美国大学生数学建模比赛
河北省大学生创新创业年会
全国大学生创新创业年会
全国大学生嵌入式竞赛
智能互联华北赛区
河北省电赛
机械创新大赛
桥梁结构设计大赛
工程技能训练赛及多项校级竞赛

#### 自我评价

能在18个小时内在一个陌生嵌入式平台上部署ROS,同时接入各种传感器与底盘控制器(自主设计),构建一个导航与自动驾驶系统并通过功能测试,同时优化参数。 熟悉RTOS(eg:RT Thread等)。

会使用各种加工设备,3D打印机(堆叠、光固化都用过,擅长修理各种型号的堵丝)、CNC、车床铣床、数控机床、激光切割机、液压折弯机、角磨机、下压式电锯、各种型号的电烙铁热风枪(擅长拖焊,有丰富的加工经验)、电气焊、示波器、逻辑分析仪。

会使用各种软件, ae、ps、office全家桶(能写简单的vb, 虽然很久没写过了)、3dmax、c4d、MDK-ARM、IAR、workben ch、cubeMX、AD、Quartus、pr。

能使用各种常见的开源软件mplayer、ffmpeg、opencv、vlc等等,开发过Linux kernal driver。

会多种语言:Python、c/c++、shell、c#(这个不精,只是工程需求用过)等等,擅长跨平台部署,会使用GUN工具链进行交叉编译能使用常见的工程控制工具(cmake、make等)以及常见的版本控制工具(git)。

擅长layout,能在一个小时内完成一个带过流保护、电机驱动、电压检测等的底盘控制器。

小公司意义上的全栈,有需求就能做,能现学现卖,有丰富的项目经验,多次与校外公司研究所合作,视觉(检测、分类、定位、跟踪)与导航算法、软硬件均有一定基础,能独立完成一个大型项目,也擅长领导团队完成工程,有多人协作经验,搭建、管理并发展了多间实验室,完成了大量的机器人技术与视觉技术积累,之前的作品在陆续整理到博客(www.qm-k.xyz)中,包括正在做的一些ROS基础教程。

熟悉各种机器学习框架(tf、keras等),熟悉多种常见网络模型,熟悉数据处理与训练流程,能手写简单的浅层网络,能手推前向传播公式,能手写例如open pose的推理公式与原理。

熟悉多种通信总线,能从模电、数电、通信协议角度叙述简单的如iic、spi等的通信原理。 熟悉各种型号的51、stm32及部分NXP系列芯片,有手册就能写,快速上手、拿到就能做应用。

心态良好,服从安排,坐的住,聊的开,擅长现学现卖,能虚心求教,不懂就问,能当社会主义的螺丝钉,哪里需要去哪里。

