



施磊

报考院校：南京理工大学
报考专业：模式识别与智能系统

21岁

本科|南京理工大学

18851093443

shilei31415@njjust.edu.cn

考试证书

英语四级证书
计算二级证书
普通话二级甲等证书

技能/特长

掌握C/C++及python
熟练使用office办公软件及Clion、PyCharm等IDE。
掌握Tensorflow(1.0)、pytorch、opencv等软件包

自我评价

品行端正，个性沉稳，做事严谨认真；能以诚待人；与同学及朋友相处融洽，乐于助人。
在学习上力求上进，认真钻研，打下了坚实的专业知识基础。有担当，吃苦耐劳，有较强的学习能力及组织协调能力。

在校情况

主修课程：材料科学基础、材料物理化学、Visual C++程序设计等
实习经历：金属工艺实习、苏州纳米所“纳米科技与IC芯片”实习培训
在校成绩：3.16/4.0(GPA)

考研成绩

初试成绩：总分317 排名13
单科成绩：政治(69)、英语(54)、数学(87)、专业课(107)

项目经历

2019 - 2020 科研训练“高温合金蠕变组织形成及特征的相场研究”

采用相场法耦合晶体塑性理论研究Co基高温合金蠕变微观组织演化：
1.通过Cahn-Hilliard方程以及Ginzburg-Landau方程描述模型；
2.将考虑晶体塑性的弹塑性应变能引入模型；
3.模拟了Co-10Al-7W合金时效过程中 γ' 相的析出及不同应力条件下的筏化。
模拟结果与实验事实基本符合，表明了模型的正确性，耦合晶体塑性理论后，筏化组织形成更快。

2019/10 江苏省机器人大赛无人车视觉算法

在遵守交通规则的前提下，完成直线行驶、变道超车、避障
1.利用霍夫直线变换，识别道路标线，控制无人车直行。
2.识别道路中的斑马线，并控制底盘减速停车。
3.通过激光雷达判断前方是否有障碍物，并进行相应避障操作。
最终获得“江苏省机器人大赛1:10无人车多车交互赛一等奖”

2019 - 2020 全国大学生机器人大赛RoboMaster视觉算法

分析机器人获取的图像信息，识别敌方，计算敌方位置及射击角度
1.通过二值化、边缘检测算法，获取敌方LED在图像中的位置；
2.利用几何条件判断LED的匹配关系，使用卷积神经网络识别敌方编号，获取敌方信息；
3.使用PnP算法计算敌方的空间位置，并计算射击角度。
最终获得“全国大学生机器人大赛算法组一等奖”

2020.05 - 至今 [github.io https://shilei31415.github.io](https://shilei31415.github.io)

荣誉奖项

在校期间：2次获得“校级三等奖学金”、1次“校级二等奖学金”
2019-01：第26届南京理工大学物理竞赛一等奖
2019-04：2019中国工程机器人大赛暨国际公开赛 视觉分拣项目二等奖
2019-09：江苏省大学生力学竞赛二等奖、全国周培源大学生力学竞赛优秀奖
2019-10：江苏省机器人大赛1:10无人车多车交互赛一等奖
2020-08：第十九届全国大学生机器人大赛RoboMaster算法组一等奖