

应聘简历

杨志

2011级计算机科学与技术专业

Blog : vastiny.com

GitHub : github.com/yantze

爱好 : 羽毛球, 音乐, 看书, 编程

自我评价

涉及计算机知识面广、快速学习能力、较强的沟通能力

编程概况

编程环境 : Windows / CentOS / MacOS / Ubuntu

联系方式

手机 : 13480796253

邮箱 : yantze@126.com

工作经历

汉讯有限公司(2013年10月 ~ 2015年6月)

与合伙人开发一套 WiFi 认证系统。包括 ruckus 硬件 AC、AP 等高级路由器和普通的家用路由器, 也开发相应的软件认证和网页认证等多种渠道认证。曾在深圳和广州的大型展会做过演示和支持。

金斧子资本有限公司(2015年6月 ~ 至今)

主要参与公司项目:

- 运营统计平台(PHP)开发
- 用户生命周期系统(Java)从零到一开发
- 官网重构, 包括 NodeJS 框架从零到一开发, API 接口设计, 服务高可用设计等。

项目历史

机械手臂控制与运动（2015年2月 ~ 2015年4月）

用人的手势和姿势控制两个机械关节运动，目的是研究更加灵活的空间移动和人体姿势识别。

主要是通过 Kinect（3D体感摄影机，依靠相机捕捉三维空间中玩家的运动）识别人体行为，用电脑处理一些行为的约定，让Arduino（电路板，接受电脑信号并传送电流）控制机械关节。主要分为三大部分：

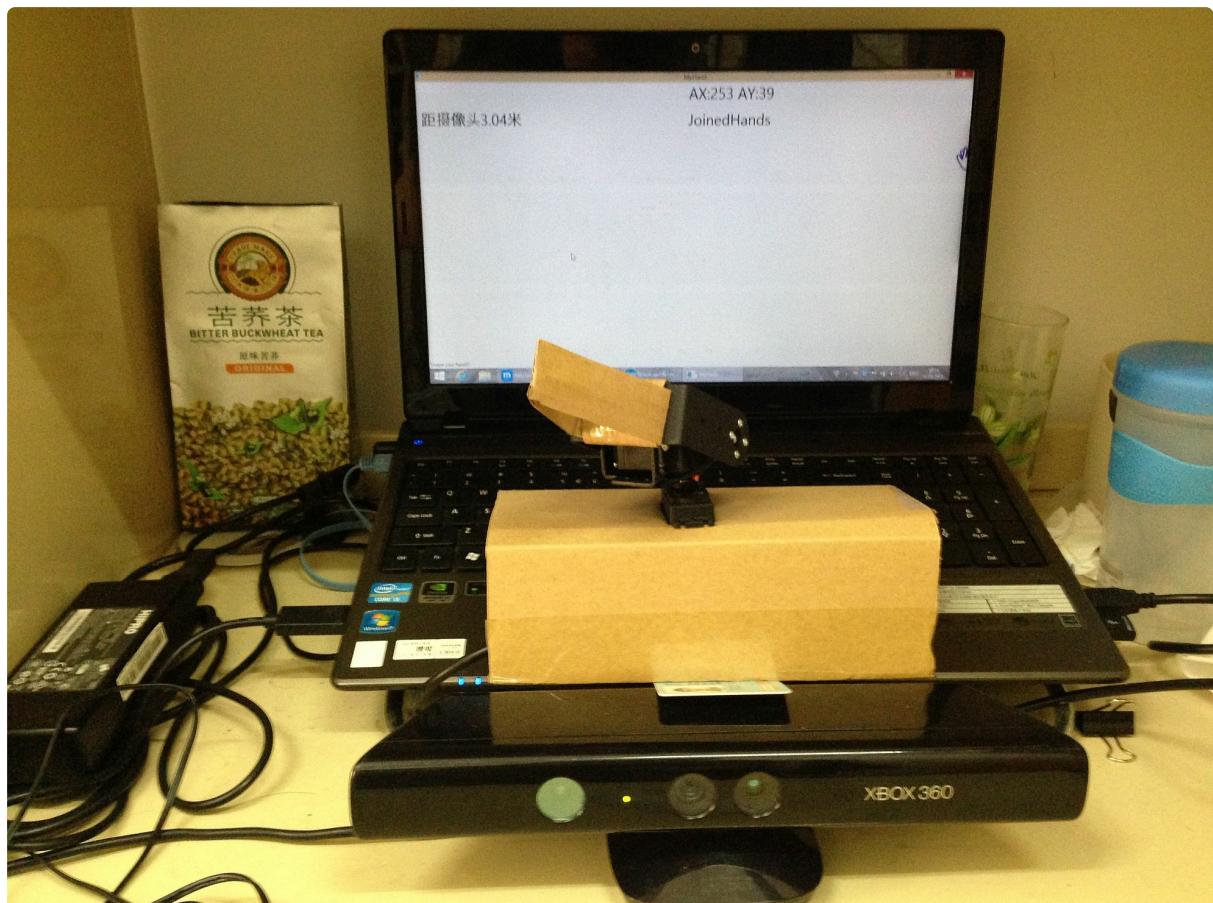
- 体感器与电脑数据传送
- 手势和姿势算法识别与优化
- 信号控制机械关节

其中最难处理的问题是算法部分和操作延时。

在网上找的算法很多的都不准确或者处理成本太高，导致识别率低，后来去研究里面一个比较好的算法，把里面一些冗余计算去掉，不仅提升了速度，而且提高了解析速度。

操作延时主要来自于串口通信，Kinect 到电脑的数据过于缓慢，因为设备之间的要传送大量的数据。而 Arduino 到机械关节的通信也慢，因为频率过快会导致机械手臂完全失去控制。

效果展示



在线视频演示：http://v.youku.com/v_show/id_XOTU1MDI2MzY0.htm

项目地址：https://github.com/yantze/kinect_arduino

音视频采集项目 (实习)

分别用FFMPEG和opencv采集声音和视频，用QT5对声音进行转码和声音和视频的可视化。因为这是一个插件系统，音视频采集主要是我负责这一块内容。

最困难的是原始的音频文件raw如何转出奇数码率、如何编写可以直接播放的wma文件头，转奇数码率找了opencv很多版本的手册，最后通过一个特殊的内建常量四舍五入获得一个约等于的码率，直接读取头文件来获取音频的参数。

通过几篇论文和朋友的帮助下，尝试了很多种解决方案，最终决定用结构体添加到头文件的方式直接写入文件，这种方法速度不仅很快，而且没有任何副作用。

最后

感谢您花时间阅读我的简历。