

# 应聘简历

杨志

深圳大学 2011 级学士

计算机科学与技术专业

## 联系方式

手机：13480796253

邮箱：ivastiny@gmail.com

Blog：[vastiny.com](http://vastiny.com)

GitHub：[github.com/yantze](https://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

熟悉环境：Windows / CentOS / MacOS / Ubuntu

## 工作经历

### 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(1人)
- 用户生命周期系统(Java)从零到一开发(2人，负责数据库和微服务设计，整体结构规划等)
- 官网重构(NodeJS)从零到一开发(2人，负责框架设计、API 接口，服务高可用设计等)

### 汉讯有限公司(2013年10月 ~ 2015年6月)

与合伙人推出的 WiFi 认证系统，曾在深圳和广州的大型展会做过演示和支持。

包括硬件 ruckus 的 AC、AP 等高级路由器和普通的家用路由器，和软件认证与网页认证等多种渠道认证。

# 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：

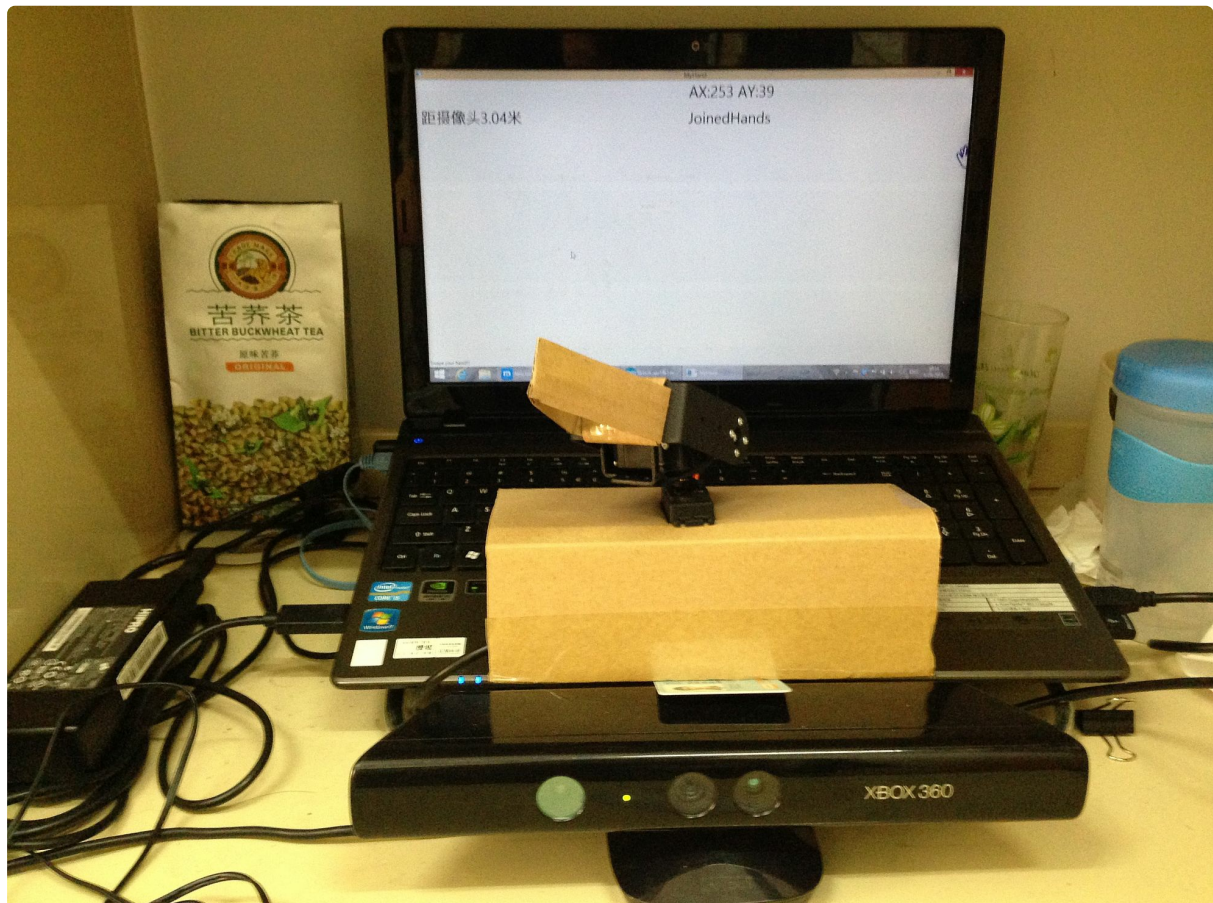
- 体感器与电脑数据传送
- 手势和姿势算法识别与优化
- 信号控制机械关节

最难处理的问题是算法部分和操作延时。

参考的算法大部分不准确或处理成本高，识别率低。花了较长时间研究出了简洁，解析度高的算法。

操作延时主要来自于串口通信，Kinect 大量数据到电脑的传送时间过于缓慢。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](http://v.youku.com/v_show/id_XOTU1MDI2MzY0.htm)

项目地址：[https://github.com/yantze/kinect\\_arduino](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。