

王尚民

✉ wsm1685087768@gmail.com · 📞 (+86) 186-7402-8188 · 🌐 Shamming · 📍 湖北荆州 · 🔄 更新简历

🎓 学历/奖项

南京农业大学 · 江苏南京 · 计算机科学与技术本科	2020 – 2024 (预计)
香港大学 · 中国香港 · 计算机科学与技术研究生	2024 – 2025 (预计)
省赛一等奖 · 全国信息学奥林匹克联赛 (NOIP2018)	2018.12
省赛铜奖 · 第三届全国大学生算法设计编程挑战赛 (夏季赛)	2022.7
省赛二等奖 · 2022 年 iCAN 大学生创新创业大赛江浙赛区选拔赛	2022.11
单项奖学金 · 科技创新奖学金	2022.12
省赛一等奖 · 国赛优秀奖 · 第十四届蓝桥杯大赛软件类个人赛	2023.4, 2023.6

👨‍💻 实习/工作经历

后端实习生 · 中智信息技术开发有限公司 | 工程技术部 📄 材料 2022.7-2022.8

小区物业管理系统 使用 Mysql+Mybatis 进行数据库搭建, Java SpringBoot 后端框架处理后端代码逻辑, 前端使用 jsp 技术渲染页面, 同时使用了少量的 ElementUI+Vue 框架和 axios 异步请求

计算机视觉实验室 · 南京农业大学 | 视觉组 2021.3-2023.6

机器人手抓辅助测量系统 将 RGB 摄像头嵌入手爪内部, 组合成“手眼系统”, 使用 YOLO 算法进行目标检测, 辅助精确定位手爪抓取位置。

植物表型测量系统 使用深度学习完成对植物活体叶片彩色图的实例分割, 后续完成对植物单个叶片的表型检测工作, 例如计算叶片的长、宽、周长和面积。

机器人自主导航系统 使用 RGB 摄像头拍摄前方道路用于全景分割, 主控采用 Jetson Nano 进行计算, 与 STM32 进行串口通信, 从而进行机器人地底盘驱动控制, 使用 ROS 进行开发。

⚙️ 技术栈

- **编程语言:** 精通 C 语言; 熟悉 C++, Java, Python; 了解 Shell, 汇编
- **后端:** 熟悉, 需要对照文档开发
 - **C++:** Qt, OpenCV, ROSCPP
 - **Java:** Maven, Spring Boot, Jsp, Tomcat
 - **Python:** Anaconda, OpenCV, Pytorch, PyQt, FastAPI, Flask, ROSPY
 - **虚拟化技术:** 了解 Docker
 - **分布式技术:** 了解 Hadoop
- **前端:** 熟悉 HTML, CSS, JS, 了解 Vue, jQuery, ajax, axios
- **数据库:** 熟悉 MySQL(MyBatis | MyBatis Plus), 了解 Redis, 腾讯云 COS 桶
- **嵌入式平台:** 熟悉 STM32, Jetson Nano, Jetson Xavier; 了解 Arduino
- **操作系统:** 熟悉 ubuntu(amd | arm), macOS, windows 了解 CentOS
- **工具:** 精通 VS Code, IDEA, Pycharm; 熟悉 git, Postman, Apifox; 了解 gcc, cmake

📁 项目介绍

小区物业管理系统 📄 站点 · 🗄️ 仓库 2022.6

一个基于 SpringBoot 的 Java Web 项目, 实现了小区的业主和物业人员的在线管理平台

- 前端选用了 Jsp 技术来处理主要的页面渲染, 使用了 Vue+ElementUI 美化界面, 使用 axios 优化用户体验。
- 后端使用了主流的 Java SpringBoot 框架进行开发, 缩短开发周期
- 开发过程中, 用 Mybatis 作为数据访问层框架, 使用了 mysql 数据库。

植物表型测量系统 站点 · 仓库

2022.9

一个基于 *Python OpenCV+Pytorch* 的平台, 实现了植物表型活体检测分析

- 使用了 *PyQt* 进行可视化界面交互
- 利用 *detectron2* 项目进行深度学习, 完成对植物表型的实例分割, 使用 *OpenCV* 进行图像检测分析, 提取并计算参数
- 开发过程中, 使用 *realsense* 深度相机 *D435* 进行植株的拍摄, 提高检测的精确度

基于 *STM32* 的手写输入识别系统 站点 · 仓库

2023.5

一个基于嵌入式设备的网络请求手写识别系统, 实现了在 *STM32* 上识别待输入字符

- 使用 *STM32* 控制电容屏作为输入, 并实时回显输入状态
- 使用 *ESP8266* 模块发送网络请求, 接收识别结果
- 通过串口通信将识别到的结果发送至主机显示

机器人自主导航系统

2023.9

一个基于 *ROS+Python* 的视觉导航系统, 实现了对机器人的自主视觉导航

- 使用 *RTSP* 实时数据传输的网络协议来进行视频流的传输, 以便进行网络监控
- 基于 *detectron2* 项目进行深度学习, 在 *Jetson Xavier* 上完成对视觉图片的全景分割工作, 将其转化为对机器人底盘的控制
- 使用 *ROS* 将各模块封装成功能包, 使用串口与 *STM32* 通信控制电机运动

♡ 个人总结

- 具有良好的沟通和协调能力, 善于执行并拥有团队合作精神, 可以承受高强度工作
- 学习能力强, 善于应变, 能够快速适应新环境
- 知恩图报, 乐于助人, 可以帮忙整理技术文档
- 熟悉使用 *Word*, *Excel* 等办公软件, 对新技术有强烈的好奇心

📌 其他

- 个人网站/博客/作品集: dar-xs.com, 托管在 *Netlify* 上
- 洛谷: *Shamming*
- 语言: 英语 - 熟练 (*IELTS 6.5*)  材料 日语 - 初级 (*N2* 备考)