田兴瀚

(+86) 156-4549-4946 · 北京邮电大学 · 自动化专业

tianxinghan@bupt.edu.cn · github.com/buptxlsk



作为一名自动化专业的学生，我专注于机器人感知、运动以及深度学习领域，拥有扎实的学科基础和丰富的实验室实习经验以及团队竞赛背景，积累了深厚的工程知识和实践技能。在团队协作方面，我能够高效地与成员共同解决复杂问题。我对新兴领域充满热情，具备较强的学习能力，能够迅速适应并掌握新技术。

教育背景

2022.09	北京邮电大学 · 人工智能学院 · 自动化专业
2026.07(expected)	GPA: 86.11/100 (3.47/4.0) · Rank: 6%(5/81)

专业技能

操作系统	Linux, Windows
掌握	C/C++, Python, ROS1/ROS2
了解	Matlab, STM32, SolidWorks, Docker

获奖情况

RoboCup 机器人世界杯(洛阳)	国家二等奖	2024 年
RoboCup 机器人世界杯(泉州)	国家三等奖	2024 年
国家大学生创新创业项目	市级特等奖	2023 年
三好学生	院级	2023 年

项目经历

颅骨关键点标定软件　　实验室项目　　2024 年 12 月 – 2025 年 04 月

牙齿正畸背景下，开发用于标注颅骨 CBCT 扫描图像上关键点的软件

- 解决了初始版本中坐标系偏差问题
- 实现了用于预/后校正可视化效果的多窗口比较功能，优化为前后端分离开发
- 整合改进 U-Net 网络并基于 ToothFairy2/3 公开数据集训练，提高了模型在真实数据集上的分割能力

去噪扩散模型　　实验室项目　　2024 年 08 月 – 2024 年 09 月

一致性扩散：用于图像修复的去噪扩散模型的数据一致性训练

- 确定了约 10 种具有代表性的去噪算法；在 SIDD 数据集上对其进行训练和评估，以进行性能基准测试
- 解决了去噪扩散模型（DDMs）在图像恢复任务中出现的形状和颜色失真问题

篮球机器人　　团队竞赛项目　　2024 年 03 月 – 2024 年 05 月

基于 NVIDIA Jetson 平台，Ros 操作系统，利用 YoloV8 算法实现实时自主找球，定位，投篮的机器人

- 负责上位机的开发与设计，主要涉及激光雷达部分与视觉部分
- 激光雷达部分，使用激光雷达寻找定位柱
- 视觉部分,使用基于 TensorRt 加速的 YoloV8 算法实时检测排球篮球

校园经历

北京邮电大学 **RC** 机器人队成员　　2024 年 02 月 – 2024 年 12 月

沙邮吉他社外联部部长　　2023 年 09 月 – 2024 年 10 月