接宇鑫



求职方向：AI 全栈工程师

15358516910 | 1316730787@qq.com | 上海 | 2026 届本科毕业生
作品集：amuhe.cn | GitHub：github.com/AMUHE

项目经历

Bomboo1 运维知识检索与诊断助手

个人项目 · 离线演示

Python / FastAPI / RAG / BM25 / Weighted RRF / MCP / Docker / pytest

- 围绕日志、版本记录和操作文档构建 **RAG 问答与只读工具调用链路**，返回诊断结果与原文引用，支持离线演示。
- 实现 **BM25 + Hashing 混合检索与 Weighted RRF 排名融合**；接入可选 FastEmbed 语义检索，配置模型、向量缓存及查询/文档编码，并校验向量合法性。
- 使用 **Draft 2020-12 JSON Schema** 校验工具参数与结果；建立固定案例评测及检索方案对照。2026.09.07 的 50 个固定案例记录中，默认 BM25 + Hashing 方案 **Recall@5 为 0.9444、MRR 为 0.8278。**

amuhe.cn/projects/bomboo1/ · 项目介绍与检索评测记录

Horizon RDK X3 双目视觉边缘 AI 感知系统

2026.04 - 2026.08

RDK X3 / YOLOv8n / ONNX / OpenCV / ROS2/TROS / Horizon BPU / V4L2

- 完成 YOLOv8 模型转换、端侧离线部署与 **BPU 推理**，接入双 USB 摄像头及 ROS2/TROS 图像、检测话题，融合检测框与双目深度。
- 完成双目标定、图像校正与 **StereoBM** 深度估计，51 组标定数据均有效，极线误差 **0.769 px**；通过左目共享采集与时间差过滤处理设备抢占及帧不同步。
- 实现 ROI 深度中位数、无效像素过滤、时间中值滤波、TTL 失效及多目标历史隔离；近距离原型中，检测输出约 **20 FPS**，完整融合与 HDMI 显示约 **3-5 FPS**，采用软件近似同步。

github.com/AMUHE/RDK-X3-Stereo-Vision-AI · 项目源码与硬件验证

工业物联网交互系统

团队项目 · 负责 Linux 网关

C++17 / Linux Socket / TCP/UDP / System V IPC / STM32 / MQTT / Qt / CMake

- 团队搭建 **STM32 采集 → Linux 网关 → 设备联动 → Qt 可视化**系统，实现温湿度、光照、心率血氧采集及远程控制；个人负责 **jyx 分支的 C++17 网关**开发与接口对接。
- 实现 **Select Reactor + eventfd** 网络事件循环，统一管理 Socket 生命周期；以 ConnectionId 隔离连接，支持二进制帧/文本行双模式解码，处理 TCP 半包、粘包及坏帧重同步。
- 通过 **System V 共享内存、消息队列与信号量**交换遥测和控制指令，使用 cJSON 统一通信契约；实现 UDP 设备发现、在线状态快照及 F407/F103 文本协议适配。
- 实现请求去重、超时与迟到回执仲裁，保证命令终态只产生一次；支持传感器联动与上位机手动接管。项目记录 **Linux CTest 12/12 通过**，完成 F407/F103 采集、指令下发和执行的实机闭环联调。

gitee.com/zwy-long/da_shuai_bi_zu · jyx 分支：Linux 网关

教育背景

2024.09 - 2026.06	**南京航空航天大学金城学院**	信息工程	本科
2021.09 - 2024.06	**南京工业职业技术大学**	城市轨道交通机电技术	专科

语言与证书

CET-6 | CET-4 | AutoCAD 高级（江苏省工图协会）