

徐嘉越

求职方向：机器人 / 自动化研发 · 嵌入式软件

jiayue.xu@foxmail.com 15378467596 四川资阳（籍贯）



个人简介

具备机器人系统设计与嵌入式软件项目实践，**独立负责管道微波检测系统设计**。参与的两项专利申请已公开，获**机器人人类全国二等奖 2 项**；项目覆盖管道巡检、STM32 智能小车 / 电表与机械臂应用。

教育背景

西南石油大学 硕士研究生
电子信息类（控制工程） 2024-09 – 至今
在读，预计 2027 年 6 月毕业。

西南石油大学 本科
自动化 2020-09 – 2024-06

技术能力

嵌入式平台 STM32, Arduino, 树莓派
机器人控制 路径识别与规划, 避障, 蓝牙控制, Dobot 机械臂
软件与算法 Python, Qt, 自监督学习, 级联网络, 课程学习
系统与检测 结构与方法设计, 图像采集, 微波反射检测

项目经历

PE 管热熔接头缺陷检测 | 微波反射 + 自监督学习 2025-09 – 至今
· 研究问题：PE 管热熔接头中的微小缺陷识别；硕士研究生课题在研。
· 方法路线：以微波反射法作为检测手段，结合自监督学习研究管道接头的微小缺陷识别方法。

管道微波缺陷检测系统 | 可分离环形导轨与滑块探针 2025-03 – 2025-07
· 独立负责：承担管道微波缺陷检测系统的整体方案、结构与检测方法设计。
· 核心结构：采用可分离环形导轨与滑块探针，形成面向管道的微波缺陷检测系统方案。
· 阶段成果：相关专利申请已公开。

自适应变结构管道机器人 | 树莓派图像采集 2024-09 – 2025-01
· 系统方案：面向管道机器人的图像采集需求，设计基于树莓派的图像采集系统及方法。
· 本人职责：参与自适应变结构机器人的结构设计，以及图像采集方法设计。
· 阶段成果：相关专利申请已公开。

面部表情识别研究 级联网络 + 课程学习	2024-09 – 2025-07
• 研究内容：针对面部表情识别中的标签模糊问题，研究级联网络与课程学习相结合的算法方法。	
智能电表 STM32 + Qt 远程监视与充值	2023-09 – 2023-10
• 软件开发：基于 STM32 与 Qt 开展智能电表的软件开发。	
• 功能实现：实现用户远程监视与充值功能。	
智能巡线小车 STM32 移动控制与蓝牙交互	2023-06 – 2023-07
• 移动控制：承担 STM32 智能小车的软件开发，实现路径识别、路径规划及避障功能。	
• 蓝牙交互：实现蓝牙控制功能，支持对小车进行外部操控。	
水下管道智能巡检机器人 STM32	2022-09 – 2022-11
• 本人工作：承担基于 STM32 的水下管道巡检机器人软件开发。	
“找乐子”象棋对弈机器人 Python + Dobot	2022-06 – 2022-09
• 软件开发：采用 Python 开发对弈相关软件，结合 Dobot 机械臂实现模拟象棋对弈。	
全地形爆破小车 Arduino	2021-06 – 2022-12
• 结构与软件：承担基于 Arduino 的小车结构设计 with 软件开发，实现路径识别、越障及爆破功能。	
“笑脸教育号”教育机器人 树莓派 + Dobot	2021-06 – 2021-09
• 本人工作：参与文档编写与调试；机器人基于树莓派、Dobot，具备写字认字与书写纠错功能。	

竞赛与荣誉

中国机器人及人工智能大赛 全国二等奖	2022
中国高校智能机器人创意大赛 全国二等奖	2021
研究生学业三等奖学金	2024 – 2025
四川省大学生机器人大赛 省二等奖	2022
四川省高校智能机器人创意大赛 省二等奖	2022
四川省大学生工程训练综合能力竞赛 省二等奖	2022

语言与技能证书

大学英语六级 (CET-6)	全国计算机等级考试三级	普通话二级乙等
----------------	-------------	---------