

卢意

意向学习方向:IC 设计 |FPGA 开发

出生年月:2000 年 2 月 | 性别: 男

✉:baymax.ly@whut.edu.cn | ☎:18370752330

📍: 湖北省武汉市洪山区武汉理工大学鉴湖校区 |430070



🎓 教育背景

武汉理工大学 | 信息工程学院 | 电子科学与技术系 | 本科在读 2018 年 9 月 ~2022 年 6 月

主修课程: 模拟电子技术基础 (94), 数字电子技术基础 (97), 半导体物理基础 (90)

GPA:3.701/5.0, 专业排名:11/118, 英语水平:CET4/479

⚙️ 专业技能

开发平台: Win10 Ubuntu 18.04.

开发语言: C C++ Verilog HDL.

开发软件: MDK Vivado Vivado HLS Altium Designer...

🏆 所获奖项

2019.11 武汉理工大学院三好学生

2019.12 武汉理工大学第十九届创新杯大学生课外学术作品竞赛 | 校一等奖 | 排位 1

2020.09 武汉理工大学优秀社团会长 |2021 年带领电子科技协会冲上五星级, 创历史新高

2020.10 2020 年湖北省大学生电子设计 “TI 杯” 竞赛 | 三等奖 | 排位 1

2020.11 “翼展时代奖学金”

2020.12 第四届全国大学生 FPGA 创新设计竞赛决赛 | 二等奖 | 排位 1

2021.06 第五届集成电路创新创业大赛校赛 | 二等奖并入围华中赛区决赛 | 排位 1

2021.07 武汉理工大学第十四届电工电子创新设计大赛 | 一等奖并推荐 2021 全国电赛 | 排位 1

📖 论文专利

> [1]Lu, Y., Zhang, X F., Ai, Q S. (2021). Mechanism Design and Analysis of a Multi-DOF Flexible Ankle Rehabilitation Robot.Journal of Physics: Conference Series 2021 International Conference on Intelligent Manufacturing and Industrial Automation, CIMIA 2021, March 26, 2021 - March 28, 2021, Guilin, China. **EI Accession number:20211910341978**

🔧 项目经历

2020.4——2021.5 主持国家级创新训练项目《一种多自由度柔性脚踝康复机器人》，项目编号：202010497086，指导老师：艾青松老师。期间主要负责根据指导老师的研究算法搭建 Labview 控制系统。期间分别以第一作者、第二作者发表 EI 会议论文各一篇。

2021.4 至今 依托第五届集成电路创新创业大赛申报校级创新训练项目《基于 FPGA 开源软核处理器 Cortex-M3 的硬件加速系统》，项目编号：2021-XX-B1-06。截止到 6 月初，完成了基于侦差法的运动目标检测系统，并入围华中赛区决赛。截止到 2021 年 7 月初，已经完成基于 ZYBO-Z7 和 YOLOv2 的图像分类系统，通过 HLS 优化并设计了 YOLOv2 硬件加速器，作为决赛参赛作品。