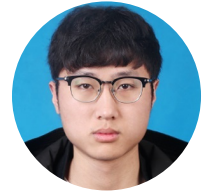


# 梁全乐

☎ 18971461997    ✉ 18971461997@sina.cn    🌐 leungloh.cn    📍 湖北宜昌



## 嵌入式软件工程师/ BSP 开发工程师

### 🎓 教育背景

2015 年 9 月 - 2019 年 7 月    三峡大学（第一批本科）    计算机与信息学院    物联网工程

### ☰ 相关技能

**语言：**熟悉 C/C++, 认真阅读过 C primer plus 以及 C++ primer  
**数据结构：**熟悉链表, 队列, 栈, 树, 图等常见数据结构, 掌握常见的查找, 排序算法  
**Linux：**熟悉 Linux 常用命令, 熟悉 linux 文件编程以及进程间的通信  
了解 shell 编程, Linux 设备驱动以及 Linux 内核  
**处理器：**熟悉 51, msp430, stm32 等多种处理器, 熟悉 ARM 平台的开发以及交叉编译环境

### </> 项目经历

- 2015.05-2017.09

**基于 STM32 微电网模拟系统, 单片机开发, 在校研究项目**
  - > **职责：**负责单片机软件的程序编写以及部分硬件电路的设计。
  - > **项目简介：**

本系统以单片机 STM32 为核心设计微电网模拟系统。由 MOSFET 管驱动电压型三相全桥逆变电路, 通过 **PI 闭环** 实现高精度稳压控制; 利用两片单片机建立相互通信, 采用**过零比较**的方式实现两个逆变器输出电压并联。系统具有“自恢复”型短路保护功能, 同时能对电压、频率、电流用液晶加以显示。
  - > **项目成果：**
    1. 当一个逆变器工作时负载变化时输出电压稳定 24V, 频率 50HZ, THD<3。
    2. 当两个逆变器工作时能共同向负载输出功率, 使负载线电流有效值  $I_o$  达到 3A, 并且 2 个逆变器功率 1: 1 分配。

stm32    电力电子
- 2015.05-2017.09

**仓库安防巡检机器人, 单片机开发, 在校研究项目**
  - > **职责：**负责该机器人的下位机设计。
  - > **项目简介：**

该机器人下位机以 STM32 为核心, 其他主要设备由车模, 直流电机驱动器、光电开关, 人体红外感应模块、火焰探测模块、视频传输模块、WIFI 模块等组成, 上位机为安卓 APP, 能对仓库、小区等场所进行实时监控, 并将数据返回给上位机。
  - > **项目成果：**

实现了机器人多路径自动循迹、自定义路径、安防监测、防火监测、实时图像传输、图像截取等功能, 并且能通过上位机对其进行远程控制。

stm32    机器人    控制

### 🏆 奖励与荣誉

- > 2017 年全国大学生电子设计竞赛湖北省省二等奖
- > 2017 年全国大学生智能互联创新大赛华南赛区三等奖
- > 2017 年“西门子杯中国智能制造挑战赛华南赛区二等奖
- > 2018 年蓝桥杯软件类湖北省二等奖