

赵文飞

手机: 159-2127-2018 邮箱: 1207808305@qq.com

性别: 男

地址: 上海市浦东新区祝桥镇东海东一路 7 号 306 室

教育背景

2012/09—2016/07 江西理工大学 软件工程（嵌入式系统）专业 工科学士

实践经历（江西理工大学）

2015/03—2015/09 江西省机器人大赛 队长

- 负责团队任务分工, 经费申请, 团队管理, 代码管理;
- 负责机器人驱动, 机器人结构设计及相关 PCB 设计制作, 参与算法编写, 机器人测试;
- 团队获得搜救机器人组二等奖。

2013/09—2015/06 电子科技协会 会长

- 校科技学术周机器人展（搜救机器人, 四轴飞行器）;
- 校“三下乡”电子义务维修团队, 校电子义务维修活动;

实习及工作经历

2016/02—2016/08 邦鼓思（上海）电子科技有限公司 嵌入式软件工程师

- 负责 UWB 室内定位技术研发: Cortex M4 TM4C123GXL 驱动开发, 802.15.4 协议开发, 基于 freeRTOS 系统下编程, 软件架构设计。
- 参与机器人通信技术 (CC1310) 及相关开发: CC1310 相关通信协议的开发;
- 参与机器人功能测试, 数据分析: linux 平台测试数据采集, 分析, 仿真。

2016/11—2017/07 联睿（郑州）电子科技有限公司 嵌入式软件工程师

- 负责加密 bootloader 的开发（加密方式 ECB, 传输协议 Ymodem, 上位机）;
- 负责定位系统基站架构设计, 基于原有的基站代码基础之上进行软件架构重构;
- 负责定位系统基站网状通信协议的开发（802.15.4 及 6lowpan）;
- 负责定位标签（STM32L151）低功耗嵌入式软件开发;
- 负责项目文档管理（整理, 编写, 发布）;

个人技能及荣誉

- 英语四级。
- C, 入门级 C++, 菜鸟级 python, 简单 makefile, shell 编程;
- Markdown, git/svn, jira;
- 熟悉 Cortex M3/4 核, 熟悉 Cortex M 核外设编程 (USART, SPI, IIC 等);
- 熟悉 Lwip 协议栈, 熟悉 802.15.4, 了解 6Lowpan;
- 熟悉嵌入式操作系统 ucos II, free RTOS, zephyr;

个人作品及开源项目

- 个人网站: <http://clspring.com>。
- 开源项目: 基于 Cortex M3/4 平台及 linux 平台的室内定位平台。定位硬件采用 decaware 的 DWM1000 模块, 融合 9 轴传感器 MPU9250, 协议采用 802.15.4 及 6lowpan, 操作系统采用 zephyr。目标实现多节点, 快速反应的动态高精度定位。