













# 项目汇总:

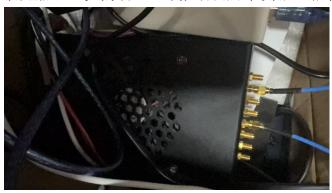
#### 1、基于 ZYNQ 的 linux 部署光纤系统:

项目地址: https://github.com/L348350841/platform\_Release

主要是实现了从 ZYNQ 的 ps 端传输数据,通过优化算法,能达到以太网的极限速度:

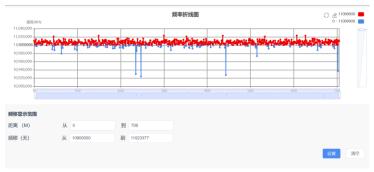
```
PS C:\Users\16868> python -u "c:\Users\16868\Desktop\tcp_speed.py"
服务器正在监听 192.168.1.100:5001...
客户端 ('192.168.1.10', 52432) 已连接
操作耗时: 2.5582222938537598 秒
接收数据: 29200000 字节
传输速率: 91313409.53490795 bits/s
客户端 ('192.168.1.10', 52432) 已断开连接
服务器正在监听 192.168.1.100:5001...
```

以及底层 IIC 驱动实现 web 用户界面点击可以配置板卡的各种参数等等。

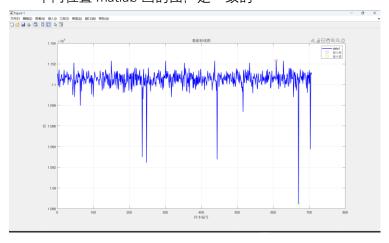


## 上位机界面:

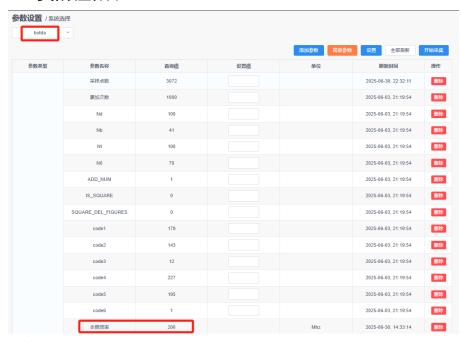
不同位置频率数据图:



不同位置 matlab 画的图, 是一致的



#### 参数设置界面:



#### 数据采集后台:

#### 成果:

该项目成功应用于桥梁坍塌检测和地铁轨道检测;

# 2、基于 DW3000 的 UWB 人员定位系统:

项目地址: https://github.com/L348350841/DW3000#

后台标签对于 3 基站的测距结果-----可以用三点定位法算出标签 xyz 坐标

## 研发阶段测试图:

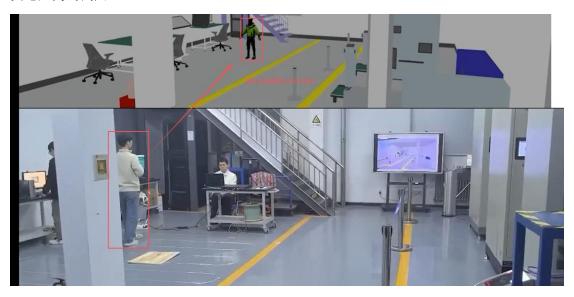




集成待辐射测量仪图:



实地厂间测试图:



最终会给到 web 端进行实时显示。

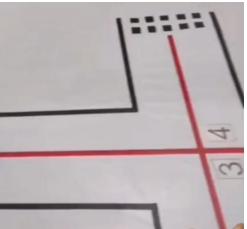
成果:该项目成功应用到核工厂区人员定位。

3、基于 k210 视觉识别的送药小车

项目地址: https://github.com/L348350841/Stm32\_-Visual\_Identity

小车图 (有摄像头、灰度模块、编码器等)、跑道图





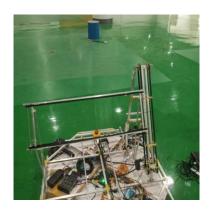
成果: 作为第一负责人, 该项目获得 2021 年全国电子设计大赛山东赛区一等奖

# 4、基于 STM32F4 的机器人投壶比赛

项目地址: https://github.com/L348350841/robocon\_TR

## 爪子取箭图、发射机构图:

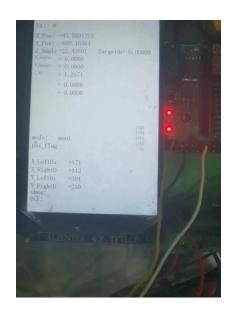




比赛场地图:



运行数据图:



成果: 作为软件组核心成员, 该项目获得第二十届全国大学生机器人大赛 ROBOCON 三等奖