



宋铸恒

电子科技大学2017级
格拉斯哥学院
电子信息工程系



LeoJhon.Song@outlook.com



18080912238



github.com/LeoJhonSong



leojhonsong.github.io/zh-CN/

荣誉:

- 国家自然科学基金委主办水下机器人目标抓取大赛二等奖数次
- 全国大学生电动方程式大赛三等奖两次
- 日本东北大学TESP暑期项目优秀结业
- 院级学业奖学金4000元
- 院级科研奖学金1000元
- 电子科大第八届微芯杯电设二等奖
- 获校级优秀志愿者
- 校游泳比赛第二名

技能:

- 四级600+, 雅思7.0
- 熟悉Python, C/C++, shell, JavaScript, 了解go, Matlab, LabView等
- 熟悉版本控制 (git) 与敏捷开发项目管理 (ZenHub)
- 熟悉Linux系统程序开发, 有Linux系统定制经验
- 熟悉UART/CAN/TCP等协议
- 使用过树莓派, Jetson, STM32, Arduino, Freescale, mbed, C51等开发板
- 熟悉自动化测试
- 熟悉办公软件

自我介绍:

我的接受能力较强, 能够快速学习新知识, 对技术很有热情, 同时我具有较好的团队合作能力, 乐观积极, 能快速融入团队. 在项目我重视项目文档维护, 项目总结, 有上进心和责任感.

科研经历

- 2018-2019, 在电子科大程洪老师实验室使用C++, Python进行四足机器人腿部控制
- 2019-现在, 在北航文力老师实验室参与水下抓取软体机器人, 液态金属电路等科研项目, 主要负责机器人系统, 软体臂控制, ROV控制, 视觉算法, 电路调试等

比赛/项目经历

- 参加日本东北大学工程师暑期项目电气工程方向, 主要参与无线能量传输研究并获优异成绩
- 随电子科大Fury车队参与2018, 2019大学生电动方程式大赛, 负责部分电气系统 (自动控制, 故障自动检测, 人机交互, 仪表等). ([项目地址](#))
- 随北航-自动化所队参与2019, 2020, 2021水下机器人目标抓取大赛, 负责部分机械设计, 整体电路设计, 整体软件设计 (嵌入式Linux机器人系统, ROV控制算法, 软体臂控制算法, 视觉算法等). ([项目地址](#))
- 参与电子科大第八届微芯杯电子设计大赛设计基于STM32的四轴飞行器并获二等奖
- 在学校"团队设计项目"课程中担任十人小组组长带领团队开发智能小车项目. ([项目地址](#))
- 在学校"实时计算机系统与计算机体系结构"课程课设中担任六人小组组长带领团队开发基于Pepper机器人的语音交互项目. ([项目地址](#))
- 参与中科院软件所与华为openEuler主办开源之下活动参与Linux内核相关开发项目.
- 自己平时有进行一些小项目的开发. ([GitHub个人主页](#))

活动经历

- 2018年, 担任电子科大博物馆英语讲解组组长
- 2018年, 赴斯里兰卡参加支教项目
- 2019年, 担任电子科大日语社社长
- 2019年, 担任电子科大格拉斯哥学院美工部副部长
- 2019年, 担任电子科大微软学生俱乐部Python学习小组组长