|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 朱春阳 | | | | | | | | | |
| (+86)15659983861 | | | | | **892716412@qq.com** | | | | |
| 教育背景 | | | | | | | | | |
|  | **厦门大学** | **航空航天学院** | | **自动化专业** | | | | **2014/08-2018/07** | |
| 实习经历 | | | | | | | | | |
|  | **深圳市大疆创新科技有限公司RoboMaster夏令营** | | | | | **电控组组长** | | | 2017/7-2017/8 |
|  | 完善并优化自动车的云台控制、底盘控制、全场定位、陀螺仪解算、裁判系统通信等算法模块 | | | | | | | | |
|  | 增加上下位机通信算法，及状态机决策自动打击模块 | | | | | | | | |
| 项目经历 | | | | | | | | | |
|  | **2016Robocon全国大学生机器人大赛** | | | | | **嵌入式程序员** | | | 2015/9-2016/6 |
|  | 面阵摄像头读取并设计白线识别算法 | | | | | | | | |
|  | 厦门大学RCS机器人队下位机面板模块，包括参数调整、数据查看、断电存储功能 | | | | | | | | |
|  | 无动力小车全场定位算法与循迹算法、PI控制模型 | | | | | | | | |
|  | **2016RoboMaster全国机器人大赛** | | | | | **嵌入式程序员** | | | 2016/6-2016/9 |
|  | 机器人四轮运动模型解算与pid控制，基于麦克纳姆轮与RM3510电机（CAN通讯），并用算法解决了因电机减速箱一致性不高导致的底盘加减速偏移问题 | | | | | | | | |
|  | 机器人“云台”控制模型，基于“双环PID控制算法”为核心 | | | | | | | | |
|  | “步兵机器人”底盘跟随系统与云台-底盘通讯系统，基于CAN通讯为通信枢纽 | | | | | | | | |
|  | **第五届全国大学生工程训练综合能力竞赛** | | | | | **程序组负责人** | | | 2016/11-2017/3 |
|  | 无动力小车双环PID控制模型 | | | | | | | | |
|  | 红外、超声波等多传感器测距及滤波算法 | | | | | | | | |
|  | 单轴全场定位算法及单相码盘读取，单方向距离解算 | | | | | | | | |
|  | **“智慧农家”物联网创业项目** | | | | | **嵌入式及后端程序员** | | | 2017/4-2017/9 |
|  | 设备端与服务器端通讯协议编写 | | | | | | | | |
|  | **2018RoboMaster全国大学生机器人大赛** | | | | | | **厦门大学机器人队RM队长** | | 2017/7-今 |
|  | 负责厦门大学RCS机器人队培训工作、研发工作及其他日常事务管理 | | | | | | | | |
|  | 负责厦门大学机器人队RoboMaster备赛进度的把控、方案的确定 | | | | | | | | |
| 竞赛&荣誉 | | | | | | | | | |
|  | 2016RoboMaster全国机器人大赛，**华东赛区亚军，全国总决赛二等奖** | | | | | | | | |
|  | 2016Robocon全国大学生机器人大赛，国家三等奖 | | | | | | | | |
|  | 2015第六届厦门大学创意机器人设计大赛，校级一等奖 | | | | | | | | |
|  | 2016全国大学生数学建模大赛，福建省一等奖  2016.9全国大学生数学建模竞赛获福建省赛区本科组一等奖。 | | | | | | | | |
|  | 2017第五届全国大学生工程训练综合能力竞赛，福建省二等奖 | | | | | | | | |
| 相关技能 | | | | | | | | | |
|  | 编程语言 | | C，C++，Python | | | | | | |
| 自我评价 | | | | | | | | | |
|  | 具有良好的心态和认真的态度 | | | | | | | | |
|  | 具有良好的沟通表达能力，团队合作精神，担任过组长队长等研发职务，善于解决实际问题 | | | | | | | | |