

# 黄灿铭

(+86) 189-5977-6498 · huangzzk@bupt.edu.cn

## 教育背景

北京邮电大学, 物流工程, 在读硕士研究生	2018.9 - 2021.6
北京邮电大学, 自动化, 工学学士	2014.9 - 2018.6
日本电气通信大学, 智能机械, JUSST 项目交换生	2019.10 - 2020.8

## 实习经历

Momenta, 嵌入式研发实习生	2019.7-2019.9
-------------------	---------------

- 独立负责卷帘快门相机曝光中心点量测工具的开发。由于卷帘快门相机采用逐行曝光, 该工具可以在不同相机配置参数下, 测量整张图片中心点曝光时刻与 Vsync 信号产生时刻的实际时间差, 用于对该图片时间戳的标定。

中国科学院自动化所	2019.3-2019.7
-----------	---------------

- 基于 Ardupilot 的飞行器/智能车编队控制系统: 依据 Ardupilot 开源飞控作为主控制器实现的一个多飞行器、智能小车编队控制系统, 配合相应的地面站可方便地进行任务分配及目的地规划。
- 负责 UWB 定位数据的导入与 EKF 融合
- 负责 Ardupilot 下新模块底层驱动的编写

## 竞赛获奖/项目作品

第十六届全国大学生机器人大赛   ABURobocon 全国一等奖	2016.10-2017.6
-----------------------------------	----------------

当届竞赛主题: 舞盘雅乐, 参赛队设计并制作机器人装载并发射飞盘, 以精度及稳定性论胜负。

- 负责机器人整体电气结构搭建与维护
- 负责底层模块如电机驱动器等模块的设计及代码编写

第九届北京市挑战杯   扑翼式无人机 特等奖	2016.6-2017.6
------------------------	---------------

微型扑翼式无人飞行器, 使用锂电池作为能源, 微型空心杯电机为动力, 起飞重量仅有 13g。

- 负责硬件设计及控制算法的编写

第十一届飞思卡尔智能汽车竞赛   电磁直立组 全国二等奖	2015.10-2016.8
------------------------------	----------------

智能车需识别埋在赛道中央通有一定频率的交变电流的引导线, 在运行过程中, 仅能以两轮行进的方式进行前进。

- 负责传感器数据融合及姿态解算

## 技术能力

- 英语能力 CET-4:543CET-6:478
- 编程语言 C,Python,Scala,Verilog
- 电路设计 PCBLayout
- 嵌入式微控制器 ARM CortexM4/M3/M0
- 其他 Linux,SQL,Matlab,FPGA/CPLD

## 个人页面

- 博客 <https://github.com/Ncerzzk/MyBlog>
- Github <https://github.com/Ncerzzk>

## 个人总结

我对飞行器、机器人及嵌入式底层等方向很感兴趣, 在学生时代接触并实际参与了不少相关的竞赛和项目, 取得了一定的成绩。