

黄隽

18038812388 • 1069177287@qq.com • 男



求职意向

意向岗位: 硬件开发

求职类型: 实习

教育经历

2024.02 - 2026.07

墨尔本大学 (qs 14)

Maser of Electrical Engineering | 硕士

2019.08 - 2023.06

中国矿业大学 (211)

自动化 | 本科

相关课程 数字逻辑与数字系统设计, 模拟电子技术, 嵌入式系统, 电子系统应用, 自动控制原理, 信号处理, PLC原理及应用

项目经历

2022.11 - 2023.01

基于stm32的智能洗手台

- 为解决公共场景中非接触式卫生设施的需求, 基于stm32设计包含物体检测、洗手与干手功能的自动化洗手台系统
- 使用Altium Designer搭建完整硬件电路并完成PCB的布局布线, 优化了模块的供电与信号传输路径, 确保系统稳定运行, 并使用Keil编写程序实现模块协同工作

2024.09 - 2024.10

基于Arduino的机械臂

- 采用双Arduino控制架构, 编写程序及调试电路, 通过串行通信完成主控板与从控板的数据传输, 实现机械臂动作的分布式控制, 并设计LCD显示界面, 实现抓取状态的实时监控和动作反馈功能
- 集成OpenCV目标检测算法, 完成物体识别与抓取功能, 提高机械臂在复杂场景中的工作效率

2022.06 - 2022.07

基于Arduino的车型机器人与人型机器人设计

- 完成机器人硬件搭建, 设计模块化控制电路, 实现路径检测和避障功能, 优化其稳定性和运动控制
- 运用PID控制算法实现路径跟踪功能, 通过硬件调试与算法优化解决十字路口检测精度不足的问题, 并优化转向角度与速度控制的协调性, 提升机器人运动精度与避障能力

2023.01 - 2023.06

基于三维点云的非结构化道路语义分割 本科毕业设计

- 针对SemanticKIT数据集中非结构化道路的识别精度较低的问题, 重新进行数据采集与标注, 改进数据质量
- 基于Cylinder3D, 搭建训练环境并编写程序, 实现三维点云非结构化道路语义分割, 显著提高分割精度和模型稳定性

2024.08 - 2024.11

Kobuki机器人路径规划

- 基于Kobuki机器人开发实时状态调整算法, 实现机器人自动避障及上下坡运动功能
- 使用C语言和LabVIEW编程, 完成机器人运动控制与路径规划, 实现复杂环境下的自主导航与精准调试

实习经历

2022.01 - 2022.03

佛山市顺德区海得曼电器有限公司

电子工程师

- 协助研发工程师进行硬件设计与测试, 参与无线智能门铃的开发工作, 并协助完成智能门铃自发电模块的功能测试
- 参与自发电电路原理图的设计与优化, 使用Altium Designer完成PCB的布局布线, 优化元件布局以降低信号干扰

自我评价

校级二等奖学金、院级奖学金、优秀团员、CET 6、CET 4、TOEFL 87

编程语言: python, c++/c, Verilog HDL, PLC

工具: ROS, Arduino IDE, Altium Designer, Keil, LabView, Protues, Multisim, SignalTap, Matlab, Auto-CAD