

个人简历-刘威

- 性 别：男
- 籍 贯：湖北省-恩施州-利川市
- 电 话：152-7317-1822
- 政治面貌：共青团员
- 出生年月：1998.08
- QQ 邮箱：2544907929@qq.com
- 个人博客主页：<https://seasky-master.github.io/SEASKY-Master/>
- 个人博客GITHUB仓库：<https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY-Master>

求职意向：

- 期望职位：技术类，嵌入式软件工程师，硬件设计工程师、PCB layout工程师
- 期望薪资：--K--K

教育背景：

- 2017-至今 湖南大学 电气工程及其自动化-本科
- 主修课程 数字电子技术基础、模拟电子技术基础、电路、高等数学A、线性代数A、积分变换、计算机导论A、软件技术基础、等

工作经历

- 2017-2018 湖南大学数学建模竞赛二等奖
 - 主要职责： 方案提出，方案策划，方案解决。
- 2018-2019 RoboMaster哨兵机器人
 - 主要职责： 电控组唯一技术负责人
- 2018-2019 RoboMaster2019机甲大师赛分区赛三等奖
 - 主要职责： 完成哨兵机器人程序编写、协助电控组其他成员完成其他兵种程序、完成部分硬件设计主要包括INA226功率检测、底盘转接板设计。
- 2019-至今 基于无线通信技术与九轴陀螺仪姿态融合得电子教鞭实现
 - 主要职责： 完成硬件设计包括BMI088姿态传感器、无线鼠标发送和接收机等硬件设备；完成BMI088姿态解算，发送机和接收机得基于FreeRTOS程序编写。
- 2019-至今 湖南大学RoboMaster所有兵种电控组核心技术人员
 - 主要职责：
 1. 目前独立编写步兵机器人程序、哨兵机器人程序，后期可能会编写部分英雄、工程等其他兵种程序，或者优化队友编写得英雄、工程等其他兵种程序。
 2. 独立完成OLED、INA226功率检测模块硬件和软件的制作。
 3. 独立完成基于STM32F429+LM25116实现RoboMaster A型板所有功能得开发板设计。
 4. 独立完成基于半桥驱动芯片控制MOS管的BUCK电路设计-超级电容控制板（目前未检验）
 5. 独立完成BMI088高精度姿态传感器的制作(硬件PCB+姿态解算)

技能证书

- 能熟练使用Altium Designer软件进行PCB设计，较熟练的使用PADS进行PCB设计；
- 熟练使用C、C++语言,较熟练的使用html5、python语言，了解汇编语言；
- 熟练使用MDK软件，熟悉基于STM32的ARM构架CPU、FreeRtos嵌入式实时操作系统，了解Linux;
- 较熟练的使用UG、Solidworks等机械设计软件；
- 全国计算机等级二级。
- 2017-2018 湖南大学一等奖学金
- 2017-2018 湖南大学三好学生
- 2018-2019 RoboMaster哨兵机器人
- 2018-2019 RoboMaster2019机甲大师赛分区赛三等奖

开源站点：

- CSDN个人博客主页:https://me.csdn.net/qq_42754856
- 电路城主页:<https://www.cirmall.com/circuit/15609#0-sqq-1-58088-9737f6f9e09dfaf5d3fd14d775bfee85>
- GITHUB开源项目仓库1 https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer
- GITHUB开源项目仓库2 https://github.com/SEASKY-Master/BMI088_Master

GITHUB开源项目仓库1:

说明:此仓库用于存放一般情况下不会更新的作品，一般来说是硬件

目录:

1. ina226(硬件+程序示例):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/blob/master/1.0%20ina226.rar
2. openmv3(硬件+烧录制作教程):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/blob/master/2.0%20openmv3.rar
3. openmv4(硬件+烧录制作教程):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/blob/master/3.0%20openmv4.rar
4. BTN电机驱动(硬件):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/blob/master/4.0%20BTN%E7%94%B5%E6%9C%BA%E9%A9%B1%E5%8A%A8.rar
5. STM32F429(硬件):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/blob/master/5.0%20STM32F429.rar
6. LM25116(硬件):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/blob/master/6.0%20LM25116.rar
7. 双路BTN电机驱动(硬件):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/blob/master/7.0%20%E5%8F%8C%E8%B7%AFBTN%E7%94%B5%E6%9C%BA%E9%A9%B1%E5%8A%A8.rar
8. 遥控器(硬件):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/blob/master/8.0%20%E9%81%A5%E6%8E%A7%E5%99%A8.rar
9. RoboMaster控制板(硬件):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/blob/master/9.0%20RoboMaster%E6%8E%A7%E5%88%B6%E6%9D%BF.rar
10. SEASKY开源机械键盘(硬件,后面更新到单独仓库):<https://seasky-master.github.io/SEASKY-Master/Open%20source/SEASKYOPENKEYBOARD/keyboard.html>
11. OLED(硬件+软件):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/tree/master/11.0%20OLED

GITHUB开源项目仓库2:

说明:本仓库用于高精度六轴姿态传感器BMI088的硬件的软件开源，经过测试可以轻松达到3分钟一度以内的漂移，详细性能见仓库性能测试。

其它教程:

1. github网站部署<https://seasky-master.github.io/SEASKY-Master/studydev/githubs.html>