

个人简历-刘威

性 别: 男 出生年月: 1998.08.26

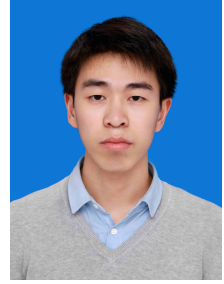
电 话: 152-7317-1822 政治面貌: 共青团员

QQ 邮箱: 2544907929@qq.com GPA : 3.31/4.5(62/250)

籍 贯: 湖北省-恩施州-利川市

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>



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、自动控制原理、积分变换、计算机导论A、软件技术基础等

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

实践经历

- 2017-2018 湖南大学数学建模竞赛
 - 方案提出, 方案策划, 方案解决。
- 2018-2019 RoboMaster2019机甲大师赛分区赛
 - 独立完成哨兵机器人基于STM32+FreeRTOS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;
 - 独立完成OpenMV3、OpenMV4硬件设计;
 - 独立完成BTN7971双路和单路H桥电机驱动模块制作。
- 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
 - 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, 发送机和接收机的基于FreeRTOS程序编写。
- 2019-至今 湖南大学RoboMaster电控组核心技术人员
 - 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, 或者优化队友编写的英雄、工程等其他兵种程序;
 - 独立完成OLED模块硬件的制作和软件DEMO的编写;
 - 重新设计INA226, INA226不稳定性修复, 程序去耦合, 兼容性提高, 精度提高;
 - 独立完成基于STM32F429+LM25116实现RoboMaster A型板所有功能的开发板设计;
 - 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, 带过压、短路、输入输出防反接保护等(目前未检验);
 - 独立完成BMI088高精度姿态传感器的制作(硬件PCB+姿态解算)。
- 2017-至今 除项目外自身兴趣研发
 - 基于STM32F103+51单片机智能循迹小车制作;
 - 基于51单片机日历-时钟系统程序编写;
 - 基于SCL3300+STM32F103实现高精度倾角测量;
 - 基于RISC-V-K210四层板设计(目前未检验);
 - 基于STM32F405RGT6的有线+无线机械键盘设计(已经检验, 目前尚未完全开源)。

主要技能

- 使用Altium Designer软件进行多款PCB设计, 较熟练的使用PADS进行PCB设计;
- 使用C、C++语言开发STM32程序, 使用html5编写个人博客, 使用python语言运行openmv, 了解汇编语言;
- 使用MDK软件完成基于STM32的ARM构架CPU、FreeRTOS嵌入式实时操作系统搭建并完成完整步兵、哨兵机器人

等程序编写

- 使用RISC-V-K210芯片运行官方人脸识别DEMO并基于此芯片设计了4层板，了解Linux;
- 使用UG、Solidworks等机械设计软件设计机械键盘外壳、以及部分Altium Designer的3D封装。

主要奖项

- 全国计算机等级二级。
- 2017-2018
 - 湖南大学数学建模竞赛二等奖
 - 湖南大学一等奖学金
 - 湖南大学三好学生
- 2018-2019
 - RoboMaster哨兵机器人
 - RoboMaster2019机甲大师赛分区赛三等奖

自我评价

- 软硬件结合，能独立完成一个比较小型的嵌入式系统设计，如基于STM32+ BMI088无线鼠标的实现包含了硬件设计、以及基于FreeRTOS操作系统软件实现，专注嵌入式系统开发、设计等，擅长C/C++/PCB设计，擅长使用STM32系列CPU+FreeRTOS进行项目开发。

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:https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer

- 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，如果你想直接查看整个目录，请直接点击上面的仓库目录，如果，你想查看某一分支，那么以下内容就是分支目录。
- 目录:
 - ina226(硬件+程序示例):[INA226_DEV](#)
 - openmv3(硬件+烧录制作教程):[OPENMV3_DEV](#)
 - openmv4(硬件+烧录制作教程):[OPENMV4_DEV](#)
 - BTN电机驱动(硬件):[BTN7971_DEV](#)
 - STM32F429(硬件):[STM32F429_MASTER](#)
 - LM25116(硬件):[LM25116_DEV](#)
 - 双路BTN电机驱动(硬件):[BTN7971_2_DEV](#)
 - 遥控器(硬件):[REMOTE_CTR_DEV](#)
 - RoboMaster控制板(硬件):[RoboMaster_DEV](#)
 - SEASKY开源机械键盘(硬件,后面更新到单独仓库):[KEYBOARD_DEV](#)
 - OLED(硬件+软件):[OLED_DEV](#)

GITHUB开源项目仓库2:https://github.com/SEASKY-Master/BMI088_Master

- 说明:本仓库用于高精度六轴姿态传感器BMI088的硬件和软件部分开源，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:

- github网站部署https://seasky-master.github.io/SEASKY-Master/study_dev/github_s.html