# 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@gq.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(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);

# 技能&奖项

- 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等程序,使用RISC-V-K210芯片运行官方人脸识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;
- 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