个人博客.md 2020/9/30

# 个人简历-刘威

**性 别**: 男 **出生年月**: 1998.08.26

**电 话**: xxx-xxxx-xxxx **政治面貌**: 共青团员

QQ 邮箱: xxxxxxxxx@qq.com 籍 贯: 湖北省-恩施州-利川市

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

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

#### 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BMI088姿态解算,发送机和接收机的基于FreeRTOS程序编写;
  - 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。
- 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;
  - 。 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BMI088高精度姿态传感器的制作(姿态解算+硬件PCB);
  - 独立完成OLED模块DEMO程序的编写和硬件PC的制作;
  - 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)。
- 2017-至今 除项目外自身兴趣
  - 基于STM32F103+51单片机智能循迹小车程序编写;
  - 。 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程序编写+硬件;
  - 基于RISC-V-K210四层板设计(目前未检验);

个人博客.md 2020/9/30

。 基于STM32F405RGT6的有线+无线机械键盘设计。

### 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DEMO并基于此芯片设计了4层板,了解Linux。

## 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