

个人简历-刘威

- 性 别：男
 - 电 话：152-7317-1822
 - 籍 贯：湖北省-恩施州-利川市
 - 政治面貌：共青团员
 - 出生年月：1998.08.26
 - QQ 邮箱：2544907929@qq.com
 - GPA : 3.31/4.0
 - 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
-

工作经历

- 2017-2018 湖南大学数学建模竞赛
 - 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：
 1. 完成哨兵机器人程序编写；
 2. 协助电控组其他成员完成其他兵种程序；
 3. 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：
 1. 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；
 2. 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
 - 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，或者优化队友编写的英雄、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型板所有功能的开发板设计；
 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,了解RISC-V;
- 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 湖南大学数学建模竞赛二等奖
- 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: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
- 目录:
 1. ina226(硬件+程序示例):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/tree/master/1.0%20ina226/ina226
 2. openmv3(硬件+烧录制作教程):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/tree/master/2.0%20openmv3/OPENMV3
 3. openmv4(硬件+烧录制作教程):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/tree/master/3.0%20openmv4/openmv4
 4. BTN电机驱动(硬件):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/tree/master/4.0%20BTN%E7%94%B5%E6%9C%BA%E9%A9%B1%E5%8A%A8/BTN%E7%94%B5%E6%9C%BA%E9%A9%B1%E5%8A%A8
 5. STM32F429(硬件):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/tree/master/5.0%20STM32F429/STM32F429
 6. LM25116(硬件):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/tree/master/6.0%20LM25116/LM25116
 7. 双路BTN电机驱动(硬件):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/tree/master/7.0%20%E5%8F%8C%E8%B7%AFBTN%E7%94%B5%E6%9C%BA%E9%A9%B1%E5%8A%A8/%E5%8F%8C%E8%B7%AFBTN%E7%94%B5%E6%9C%BA%E9%A9%B1%E5%8A%A8
 8. 遥控器(硬件):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/tree/master/8.0%20%E9%81%A5%E6%8E%A7%E5%99%A8/%E9%81%A5%E6%8E%A7%E5%99%A8
 9. RoboMaster控制板(硬件):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/tree/master/9.0%20RoboMaster%E6%8E%A7%E5%88%B6%E6%9D%BF/RoboMaster%E6%8E%A7%E5%88%B6%E6%9D%BF
 10. SEASKY开源机械键盘(硬件,后面更新到单独仓库):https://github.com/SEASKY-Master/SEASKY_DIYer/tree/master/10.0%20SEASKY%E5%BC%80%E6%8A%90%E6%9C%BA%E6%A2%B0%E9%94%AE%E7%98%98
 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: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:

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