

## 基本信息

姓 名：陈宏斌

电 话：13307355425

出生年月：1996.10

籍贯：湖南永州

求职意向：嵌入式软件工程师

邮 箱 : chenhb2021@163.com



## 教育背景

**2018.09 - 2021.06**

南华大学

硕士 / 机械装备自动化

主修课程：现代控制理论、现代测试技术、C++面向对象程序设计、Linux 基础及应用教程、机器人学导论、ROS 机器人操作系统、机器人仿真与编程技术

**2014.09 - 2018.06**

湘南学院

本科 / 电子信息科学与技术

主修课程：电路分析、模拟电路、数字电路、高频电子技术、微机原理、51 单片机原理、电子线路 CAD、信号与系统、自动控制原理、C 语言程序设计、MATLAB 编程与应用

## 工作经历

公司名称： 优必选科技有限公司

职 称：软件开发工程师

**在职时间：2021.12 ~ 2022.5**

月薪：保密

公司名称：广东天机工业智能系统有限公司

职 称：嵌入式软件工程师

**在职时间：2021.6~2021.12**

月薪：保密

## 项目经历

**2021.7 – 2021.12**

# 割草机器人导航系统设计

主要负责：对机器人导航的栅格地图进行优化设计，实现地图优化、房间分割、房间信息管理、设置虚拟墙、设置禁区和发布地图数据功能，使用 C++编写功能接口，利用分布式通信机制进行数据传输，测试和协调各个功能接口；

**2021.7 – 2021.12**

## 机器人离线仿真平台设计

在 Coppeliasim 机器人仿真软件中导入机器人模型，设置机器人运动学和动力学参数，搭建机器人可视化虚拟环境：① 利用 VS (C++) 编写机器人通信程序，实现机器人离线仿真；② 机器人离线仿真平台与机器人进行通信，发送机器人的运动信息，实现机器人的在线示教功能；

**2021.7 – 2021.12**

## 机器人编程软件开发

负责编写软件的界面和功能接口，使用 QT 编程语言进行开发；

## 科研竞赛

2018.09 – 2021.4

课题：核用多功能机器人工具头自动换装可视化系统设计

在 Jetson TX2 上搭载 ROS 系统，向 Rviz 中导入机器人的三维模型，实现机器人三维可视化平台，安装、采集传感器（拉杆、倾角、工业相机）的数据，编写和调试实验程序，对工作进行归纳总结撰写实验报告，发表学术论文和专利；

**2015.09 – 2017.09**

参加 2016 年湖南省大学生电子设计竞赛，完成题目电阻电容电感（RLC）测量仪获得

“二等奖”，在实验室期间使用 51 单片机完成多功能小车（循迹、避障、蓝牙）、PID 温控系统；

## 技能特长

计算机英语能力：通过 CET-4，英语听说读写能力熟练、计算机三级，掌握基础办公软件 Office

专 业 技 能：熟悉 C / C++ 程序设计、STM32 单片机、QT 界面编程、VS2015、机器人操作系统（ROS）

## 自我评价

本人性格开朗、诚信正直、乐观向上、对工作认真负责，具有团队精神，服从上级的安排；

具备良好的管理能力、应变能力，具备过硬的心理素质，能承受工作中的压力；

信念：独立思考，不盲从，保持希望，做更好的自己；

座右铭：在竞争中拥有更大的优势，在人生的事业中走得更高更远；

## 自我评价



核用多功能破拆机器人工具头换装可视化系统



机器人离线编程软件 TJ-Studio