



基本信息

姓名：郭江浩

院校：常州大学（一本）

电话：17683294797

邮箱：1921589039@qq.com

学历：本科

GPA: 4.32 / 5 (专业排名第一)

专业：自动化



专业技能

掌握：C 语言 熟悉：寄存器开发、汇编、Python、VHDL 硬件描述语言、
熟悉：基本的数据结构链表、堆栈、队列等
掌握：对 STM32、STC15F2KS1 等芯片的开发
掌握：iic、spi、onewire、uart、TCP/IP、红外通信协议与常用的单片机接口
掌握 freertos 实时操作系统的移植与使用、了解 RTOS 内核、熟练使用信号量（二值、计数、互斥）、消息队列（队列集）、事件组
掌握：LVGL 的移植与使用，熟悉 GUI 设计
掌握：Keil、VSCode、Pycharm、STM32CubeMX 等开发工具的使用
熟悉：matlab/simulink 仿真、会使用 PID 算法
掌握：模数电、电力电子等硬件基本功，具有一定的原理图和 PCB 的绘制能力，能阅读芯片手册，熟练使用万用表、示波器等工具、
焊接技能熟练。

项目经历

- 基于 STM32F407ZGT6 的智能手表（个人） 时间：2024.03
产品介绍：这款手表实现了多项实用功能，包括时间显示、指南针、秒表、翻转亮屏、电量监控、无限充电、计步、页面切换、温湿度检测、心率血氧检测。
 - 编写 STM32 固件，对上述功能实现，通过 EEPROM 进行数据存储
 - 改写 MAX30102 心率检测的算法部分
 - 实现了基于 FreeRTOS 的任务管理，确保设备功能的实时响应
 - 利用 LVGL 编写人机交互界面，实现页面的切换，使用 DMA+SPI 对显示屏写入数据
- 基于 Python 的自动驾驶小车（团体） 时间：2023.09
项目介绍：本小车利用自动化技术和人工智能算法，实现自主导航和智能化操作。通过多传感器融合来弥补单一传感器对环境感知的不足，
个人负责：视觉算法的设计（对行驶道路的识别）
 - 对摄像机获得的道路图像进行提取，主要是对图像进行校正，利用边缘提取和颜色阈值的方法提取车道线
 - 通过透视变换将图像转换为透视图后使用直方图统计的方法确定左右车道位置，并利用最小二乘法拟合车道，
 - 利用透视变换将检测结果替换在图像上，最后计算车道线的曲率及车辆位于车道中央的距离。
- 基于 STC15F2KS1 电压频率采集器（个人） 时间：2022.08

实习经历

2022.12.1 - 2023.2.31

南京昂众智能科技有限公司

岗位：ABB 机器人调试员

工作内容：

- 根据项目需求使用 RobotStudio 软件对 ABB 机器人上下料、码垛、拆垛和现场工装夹具的动作进行设计与调试，并记录调试数据
- 选择合适的机器人操作器件，并进行选型和性能分析，将 RobotStudio 上得到的数据移植到 ABB 机器人后，进一步调试机器人的实际运动路径、各点位的坐标和传感器的安装位置。

校园经历

获常州大学特等奖学金

2023-2024 年

十五届蓝桥杯单片机组全国总决赛（个人赛） 国三

2023-2024 年 （比赛期间连续 3 个月每天敲 1000 多行代码）

十五届蓝桥杯单片机组江苏赛区（个人赛） 省一

2023-2024 年 （全省排名 16 / 总人数 5000）

田径锦标赛男子跳高组 一等奖

2020-2021 年

校优秀学生干部

2023-2024 年

担任班级学习委员

技能证书

工业互联网嵌入式开发工程师中级证书

全国计算机 C 语言二级证书

兴趣爱好

学习、运动、摄影、DIY、热爱 C 语言