

黄振涛

173-3483-2926 | hztjiayou@gmail.com
huangzhentao.top

21岁 | 男 | 籍贯：湖南 | 汉 | 共青团员
2020本科毕业 | 求职意向：技术研发 | 期望薪资：7K



个人总结

- 大四在读，有过科研比赛项目经验，曾参加校级SRTP、院级SRPP科研实践项目，2018年参加“恩智浦”智能汽车竞赛，2019年参加全国大学生电子设计竞赛。
- 可以熟练使用Keil MDK/Multisim/Altium Designer/Quartus等工具/软件，能够较为熟悉的使用Linux操作系统，自学习过Python语言。
- 拥有自己的个人Blog网站，对计算机编程及互联网技术有着浓厚的兴趣，具有较强的自主学习能力。

教育经历

河南科技大学 2016年9月 - 2020年9月
电子科学与技术 本科 电气工程学院 洛阳

- GPA：3.44 / 4.0
- 荣誉/奖项：2018年“恩智浦”智能汽车竞赛山东赛区三等奖、2019年全国大学生电子设计竞赛河南赛一等奖。
- 相关课程：单片机原理与应用（92）、半导体物理（94）、FPGA技术及应用（83）、集成电路原理与设计（81）。

项目经历

飞思卡尔智能车大赛培训 2018年1月 - 2018年6月

- 项目内容：为飞思卡尔智能车比赛做前期准备，熟悉了IAR编译器的使用方法，使用STM32单片机做前期学习，学习了STM32单片机的UART、IA2等通信方式、定时器、中断等功能。
- 项目成果：通过SRPP实践项目答辩

“恩智浦”智能车竞赛电磁组算法研究 2018年6月 - 2018年12月

- 项目内容：电磁三轮组通过电感传感器检测通电导线周围磁场实现智能巡线，要求能够直行、转弯以及通过环岛。对电磁传感器采集的信号归一化处理，与电机控制程序相耦合，电机控制算法采用经典的PID闭环控制，使得小车系统稳定。
- 项目成果：通过SRTP实践项目答辩

基于“STM32”的两轮自平衡小车 2018年12月 - 2019年6月

- 项目内容：使用STM32单片机作为主控，通过陀螺仪传感器检测姿态并实时调节，实现小车平衡、前进、转弯等。
- 项目成果：通过STPP实践项目答辩

比赛经历

大学生“恩智浦”智能车竞赛 2018年6月 - 2018年12月

- 项目成果：获大学生“恩智浦”竞赛山东赛区三等奖
- 项目内容：使用恩智浦KEA128系列单片机和IAR开发平台，通过电感传感器检测通电导线周围磁场，实现对电机的控制，电机速度采用PID闭环控制。

全国大学生电子设计竞赛

- 项目成果：获全国大学电子设计竞赛河南赛区一等奖
- 项目内容：四旋翼无人机自动巡线，使用Open mv的摄像头识别路线，能够自动起飞实现绕线一周，然后自主降落。

专业技能

- 单片机开发：能够熟练的使用51单片机和STM32单片机，有恩智浦KEA128单片机使用经验。
- Cadence：使用Cadence平台绘制过“反相器”、“多级放大器”版图，对版图绘制有较深了解。
- PCB：有Altium Designer使用经验，能够独立实现小规模电路从原理图绘制到PCB制板的过程。
- Linux操作系统：能熟练使用基本的命令操作，能够使用Vim编辑器。

技能/证书及其他

- 技能：C语言、单片机开发（熟悉51、32系列单片机）、FPGA开发、PCB绘制、Linux、Github
- 语言：英语（CET-6）
- 兴趣爱好：骑行、吉他