



华中科技大学

陆亮亮



出生年月：1997 年 6 月

联系方式：15051063277

在读院校：华中科技大学（硕士）

电子邮箱：1424262401@qq.com

教育背景

2019.09-2022.07 **华中科技大学 (985)** 控制科学与工程 全日制学术型硕士（保研）

- 加权平均分 88.27 分，专业排名前 **25%**；

2015.09-2019.07 **南京师范大学 (211)** 电气工程及其自动化 全日制本科

- 加权平均分 86.39 分，专业排名前 **5%**；

专业技能

- 熟练掌握 C++ 和 C 编程语言使用，熟悉数据结构； • 了解 git 工具使用；
- 了解 gd32 和 stm32 软件开发，具备一定硬件基础，PCB 绘制； • CET4: 595 分； CET6: 483 分；

科研经历

- 2020.11-2021.09 **基于 ROS 的机械臂视觉抓取控制系统** **应用层开发**
 - ✦ 视觉系统标定设计，基于开源方法优化标定流程，控制标定误差在 1.2cm；
 - ✦ 基于强化学习实现密集散列的目标抓取，抓取成功率相较于对比方法提高 5%，利用话题和服务机制实现节点通信；
 - ✦ 成果：以第一作者发布 EI 会议论文一篇；
- 2020.06-2020.09 **基于 RISC-V 处理器的智能家居控制系统** **独立负责**
 - ✦ 完成底层传感器数据采集与基本控制逻辑程序设计；
 - ✦ 经 ESP8266 接入阿里云，并开发一款微信小程序从远端监控，实现端云互通；
 - ✦ 成果：以第一作者发布 EI 会议论文一篇；

实习经历

- 2021.03-2021.04 **华为武汉研究所** **通用软件开发实习生**
 - ✦ 协助完成多个单板的功能测试；
 - ✦ CQI 整改，提高函数接口规范，提交代码 0.7k；
- 2020.10-2021.02 **武汉精锋微控科技有限公司** **机械臂软件开发实习生**
 - ✦ 使用 python 和 C++ 完成机械臂无序分拣的软件开发，包含仿真与实物抓取，并交付；
 - ✦ 协助设计一款基于九点标定法的相机标定上位机；
- 2019.12-2020.02 **芯来科技（武汉）有限公司** **嵌入式软件实习生**
 - ✦ 完成 RVSTAR 开发板中断、串口、I2C、SPI 等 demo 开发设计以及相应技术文档的编写；
 - ✦ 协助完成自平衡小车的软件设计，包含串口调试、MPU6050 通信；

竞赛经历

- 2020.12 2020 促进金砖工业创新合作大赛 **亚军**
- 2020.08 第十五届研究生电子设计大赛 **华中赛区三等奖**
- 2018.08 第十三届全国大学生智能汽车竞赛 **全国冠军**
- 2018.07 第十三届全国大学生智能汽车竞赛 **华东赛区冠军**
- 2017.07 第十二届全国大学生智能汽车竞赛 **华东赛区三等奖**

个人经历与荣誉奖励

- 本科阶段：学生会体育部部长、班级班长；
- 硕士阶段：党支部组织委员、实验室团队负责人；
- 校三好学生、优秀志愿者、优秀团员、优秀学生干部、暑期社会实践先进个人；
- 学业奖学金一等奖多次、知行奖学金、南瑞奖学金、优秀学生奖学金一等奖多次、金智奖学金；



EDUCATION

Huazhong University of Science and Technology (985)

Sep 2019 - Jun 2022

• **major:** Control Science and Engineering **Master**

Wuhan

• **grade:** 88.27 (total 100), **rank:** 25%;

Nanjing Normal University (211)

Sep 2015 - Jun 2019

• **major:** Electrical Engineering and Automation **Bachelor**

Nanjing

• **grade:** 86.39 (total 100), **rank:** 5%;

SKILLS & OTHERS

• **Skills:** C++, C, Python, Git;

• **Languages:** CET4(595), CET6(483);

• **Technology:** embedded software development, certain hardware foundation, PCB layout;

PROJECT EXPERIENCE

• Visual Grasping Control System of the 6DoF Robot

Nov 2020 – Sep 2021

✦ Visual calibration design, optimize the calibration process and control the calibration error lower than 1.2cm;

✦ Based on reinforcement learning, achieve dense hashing target capture, where the grasping success rate is

increased by 5% compared with other methods, and use topic and service for node communication;

✦ **Results:** Published a paper on EI conference as the first author;

• Smart Home Control System Based on the RISC-V Processor

Jun 2020 – Sep 2020

✦ Complete the data acquisition of the underlying sensor and basic control logic program design;

✦ Access Ali Cloud through ESP8266, and develop a small program of Wechat to monitor from the remote;

✦ **Results:** Published a paper on EI conference as the first author;

INTERNSHIP EXPERIENCE

• Huawei

C++ Software Engineer

Mar 2021 - Apr 2021

✦ Perform functional tests for multiple boards;

✦ CQI rectification, improve function interface specification, submit code up to 0.7k;

• PS-Micro Co., Ltd

C++ Software Engineer

Oct 2020 - Feb 2021

✦ Use python and C++ to complete the software development of disordered sorting with the 6DoF robot,

including simulation and physical grasping;

✦ Design a camera calibration upper computer based on nine-point calibration method;

• Nuclei

Embedded Software Engineer

Dec 2019 - Feb 2020

✦ Complete interrupt, serial port, I2C, SPI and other demo design based on RVSTAR development board and the preparation of technical documents;

COMPETITIONS

• Second runner up in 2020 BRICs Industry Innovation Cooperation Competition

Dec 2020, Xiamen

• Third prize of central China Electronic Design Competition

Aug 2020, Wuhan

• Champion of National College Students' Smart Car Competition

Aug 2018, Xiamen