本人熟悉C/C++编程，熟悉数据结构与基本算法；了解python脚本语言使用；熟悉git代码管理工具使用；参加多个项目实践；并在多家公司拥有实习经历。

本人熟悉C/C++编程，熟悉数据结构与基本算法；积极参加各项竞赛并取得不错的成绩。在校期间，多次参与科研项目活动；并在多家公司拥有实习经历。

竞赛

教育部高等学校自动化类专业教学指导委员会 2018-08-26 第十三届全国大学生智能汽车竞赛全国一等奖（第一名） 经过长达一年的准备，在全国总决赛通过自己制作的智能小车在赛场上取得了全国第一名的成绩

金砖国家技能发展与技术创新大赛组委会 2020-12-05 2020促进金砖工业创新合作大赛二等奖 通过设计一套基于ROS的机械臂视觉系统无序分拣系统，完成目标的无序抓取，在路演和答辩中获得了第二名（二等奖）；

中国电子学会 2020-08-07 第十五届研究生电子设计大赛华中赛区三等奖 自主设计了一款基于RISC-V处理器的智能家居控制系统，涵盖基本家庭环境信息的监控和常用电气开关的控制操作，能够从阿里云云端和手机端监控信息；

第十五届研究生电子设计大赛华中赛区三等奖 通过自主设计的基于RISC-V处理器的智能家居控制系统，实现端云互通，实现远端监控

项目描述及个人职责

1、基于ROS的机械臂系统开发 2020.11-至今

项目描述：通过六轴机械臂xarm和realsense相机完成机械臂无序分拣策略

个人负责：机械臂的视觉系统设计，包含标定算法、目标的识别检测；

机械臂夹爪VPG抓取策略研究；

项目成果：一篇论文在投

2、基于RISC-V处理器的智能家居控制系统设计与实现 2020.06-2020.11

项目描述：通过微处理器底层的数据采集，实现控制系统的端云互通；

个人负责：完成底层传感器数据采集，以及操作PWM控制电动窗帘等；

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；

项目成果：《Design and Implementation of a Smart Home System Based on the RISC-V Processor》EI会议论文已检索

3、基于ROS的全向移动小车开发 2019.11-2020.05

项目描述：通过全向移动小车，基于ROS实现视觉导航避障以及目标识别和室内SLAM建图的多功能集成系统；

个人负责：完成系统底层的嵌入式运动控制设计,包含速度闭环控制、运动学建模等；

完成系统底层传感器各接口通信设计，与树莓派之间的数据通信以及其他辅助测试；

实习经历、

1、华为武汉研究所

完成等多个单板的测试；CQI整改，提交代码0.7k；

处理多张问题单，主要涉及安全增强方面；

2、武汉精锋微控有限公司

完成机械臂无序分拣抓取的软件需求，包含仿真与实物测试；

设计机械臂相机标定的上位机开发应用，包含九点标定和空间三维标定；