

项目成果: 经过 Webbench 压力测试, 在 2 核 4GB 配置下可实现上万 QPS;

校园经历

2019.08 - 2019.09

作品描述: 该作品是基于 Texas Instruments (TI) 公司的 MSP432 微控制器和四旋翼飞行器的巡线机器人, 通过 MCU 控制机器人飞行姿态以及路线, 并配合 OpenMV 图像子系统, 能够巡检电力线路以及杆塔状态, 发现异常时拍摄存储, 任务结束传送到地面显示装置上显示;

5、负责监控整体代码质量，保证程序健壮性及其正常运行并达到预期功能；

奖项荣誉

► 2018 年“长春理工大学三好学生”荣誉称号

科研成果

➤ 论文：《XXXXXXXXXXXXXXXXXXXX》（XXX 期刊，在投）；

个人评价

➤ 热心参加于 Github 开源社区，拥抱技术共享时代；