



教育背景

哈尔滨工业大学(威海) (C9) 电子信息与工程专业 工学学士 2020.09-2024.07
成绩排名: 成绩: 90.43/100 排名: 11/115 英语水平: CET-4: 525; CET-6: 453; IELTS: 6;
主修课程: 微积分(96分)、线性代数(97分)、大学物理(97分)、数字电子技术基础(98分)、数字信号处理(93分)、通信电子线路(92分)、通信原理(92分)

科创经历

卫星导航电文与卫星信号的产生与处理仿真 队长 2023.04
项目内容: 设计仿真卫星信号的产生与接收过程。设计仿真伪随机码的产生过程并实现导航电文、测距码与载波的结合。利用基于FFT的互相关运算仿真探究了C/A码测距和多普勒效应测速的原理。

Robomaster竞技机器人整体硬件设计与维护 硬件队长 2021.10-2023.05
项目内容: 负责robomaster机器人竞赛涉及的步兵、英雄、哨兵等机器人的硬件设计。主要工作内容包括基于STM32, STC系列单片机设计各式嵌入式主控板; 进行数控电源、电调等功率电路的设计与验证; 进行如高速、高稳定性RS485转TTL模块等通信模块的设计等。涉及嵌入式软硬件、模电、数电、信号处理等领域。

双向buck-boost数控电源硬件设计 核心成员 2021.12-2023.03
项目内容: 设计并制作了一款能够实现双向升降压的数控电源的硬件部分, 并对其在工作电源电源稳定性、驱动信号完整性、逆变桥驱动能力、采样反馈回路方面进行了充分的测试并修改, 最终满足硬件需求。

AI电磁越野智能循迹小车 队长 2021.03~2023.06
项目内容: 设计基于TC264/TC364的智能循迹小车。硬件上设计了有刷电机驱动板、主控板和基于运算放大电路的电磁环境传感板。软件上调通外设后在速度和转向控制中应用了相应的控制算法, 对不同的路况进行识别和优化处理。设计了菜单程序, 并通过屏幕实时显示运行状态。进行了结合AI辅助路况判断的尝试。

个人技能

- 有C, Python, Verilog HDL编程语言的项目编程经验。
- 有MATLAB, keil, Quartus, VScode等软件的使用经验。
- 有RT-Thread实时操作系统的嵌入式开发经验。
- 熟练掌握Altium Designer单板设计, 具备多种电路板设计与调试经验。
- 有GitHub, 语雀等团队协作工具的使用经验。

荣誉奖项

全国大学生机器人大赛ROBOMASTER步兵单项全国赛一等奖 2022.08
全国大学生机器人大赛ROBOMASTER超级对抗全国赛二等奖 2022.08
全国大学生机器人大赛ROBOMASTER东部区域赛二等奖 2022.07
哈尔滨工业大学(威海)年度优秀学生 2021.12
山东省大学生物理竞赛一等奖 2021.11
全国大学生智能车竞赛山东赛区二等奖 2021.08
哈尔滨工业大学(威海)人民奖学金一等奖 2021-2023