

RESUME



王宇祥

求职意向：嵌入式软件开发

电话：156-9173-0171

学校：西安邮电大学

邮箱：1537711962@qq.com

学院：计算机学院

微信：wyx1537711962

专业：计算机科学与技术（卓越）

爱技术、爱生活、爱运动、爱挑战！

学历：本科

专业技能

- 熟悉 C 语言，了解常用数据结构与算法，有 X86 汇编语言使用经验
- 熟悉 ARM 系列微处理器系统的开发及调试，了解 ARM 体系结构(Cortex-M3)
- 熟悉 MIPS 架构的五级流水线处理器，了解 Verilog HDL，能使用 ISE 集成开发工具
- 熟悉常用通信协议，有 SPI、I2C、UART、PWM、ADC、DAC 编程经验
- 了解操作系统原理，理解中断、进程、内存等基本概念，熟悉 UCOS-II 嵌入式操作系统的内核
- 了解 Linux 基本的字符驱动开发（Cortex-A9），了解 pwm、IIC 总线、中断架构等基本驱动总线设备框架
- 会使用 git、ssh、cmake、上位机波形图、串口终端等一系列调试工具

主修课程

数据结构、操作系统、离散数学、数字电路与逻辑设计、微机原理与接口技术、C/C++ 语言程序设计

实习经历

实习公司：北京魔门塔科技有限公司 (momenta)

实习时间：7 月 15 日 至今

实习职务：研发实习生

实习职责：1.X86 或 arm 平台 TI NXP 等板子上封装摄像头，雷达，CAN 的 hal 层接口，以供算法部门使用。

2.移植各类开发工具到开发板上供其他部门使用。

3.搭建开发板子的开发环境。

4.根据厂商提供的 version sdk 来进行 hal 层的封装。

获奖情况

- 2018 年 西安邮电大学第九届汇编语言程序设计竞赛 一等奖
 - 2019 年 西安邮电大学第三届 “彼睿杯” FPGA 模型机设计大赛 一等奖
 - 2019 年 陕西省工科五校联赛 三等奖
 - 2019 年 西安邮电大学电子设计竞赛 三等奖
 - 2017 年 西安邮电大学 ACM 竞赛 优秀奖
-
-

-

旋转倒立摆及控制装置

2019.4.01 – 2019.4.11

开发环境：Windows10+ Keiluvision5 +c

团队角色：软件开发与后期调试

项目描述：1.通过并级 pid(角度环和位置环)控制转动使其倒立，保持平衡。

2.自动起摆，摆杆自然下垂状态，摆角从零开始，使摆杆自动倒立，并使其保持平衡。

基于 STM32 的两轮平衡小车

2018.10.07 - 2018.10.31

开发环境：Windows10 + Keiluvision5 + C

团队角色：独立完成

项目描述：1.通过 MPU6050 获取角度值，然后通过闭环 pid 控制使小车实现自平衡。

2.使用蓝牙与小车通信，实现小车的前进、后退、加速、减速等功能。

3.最后将直流电机换成步进电机，也实现了上述所有功能。

基于 stm32f407 的激光打靶

2018.11-2019.01

开发环境：Windows10 + Keiluvision5 + C

团队角色：软件开发与后期调试

项目描述1.通过对 ov7670 摄像头的驱动实现将摄像的画面显示

到 lcd 屏幕上。

2.将摄像的一帧画面通过 dma 存放到 sram , 经过二值化处理。获取到靶中心坐标及目标点坐标。

3.根据所得坐标 ,以中心坐标为相对点将电机移动相应的距离实现打靶。

基于 X86 汇编的双窗口显示

2018.11.05 – 2018.11.25

开发环境 : Windows10 + DOSbox + MASM + DEBUG + LINK

团队角色 : 三角形的绘制、双窗口的切换 , 音效的实现及后期问题的处理。

项目描述 : 1.在界面上绘制出两个窗口 , 可以通过 Tab 键实现两个窗口的切换。

2.左边界面实现简单的贪吃蛇游戏 , 右边窗口实现三角形的绘制。

3.发挥部分 : 在玩游戏的时候加入了按键音效及游戏开始和结束音效。

自我评价 :

1.逻辑能力强、能吃苦耐劳。

2.抗压能力强 , 学习能力强 , 能把压力转换成学习的动力

3.具有良好的团队合作意识。
