

# 个人简历

## 求职目标

求职目标: c/c++实习生

## 个人信息

姓 名: 张文勇

电 话: 18362720528

邮 箱: [so2os@mail.ustc.edu.cn](mailto:so2os@mail.ustc.edu.cn)

家庭地址: 河北省石家庄市新华区

性 别: 男

年 龄: 25

学 校: 中国科学技术大学



## 教育背景

2011.09 — 2015.06 河北大学 | 自动化

2016.09 — 至今 中国科学技术大学 | 嵌入式系统设计

## 专业技能

- Linux 相关:  
基本了解操作系统的原理, 了解 linux 内核, 熟练使用 linux 命令, linux 下 c/c++ 开发, 了解 ucos 实时操作系统基本原理
- 硬件相关:  
了解 51、stm32 单片机, 了解 ARM 体系和 X86 体系结构汇编指令
- 网络编程相关:  
了解 TCP/IP 协议和常见网络协议、socket 编程等

## 获奖情况

- ◆2011 年飞思卡尔志愿者主裁判获得省级志愿者证书
- ◆2012 年度荣获国家励志奖学金、校一等奖学金、三好学生
- ◆2013 年度荣获国家励志奖学金、校二等奖学金、优秀团员
- ◆2014 年度荣获校一等奖学金、三好学生

## 主修课程

软件工程、数据结构、算法分析与设计、嵌入式 linux 系统、C/C++ 程序设计、驱动程序设计、数字系统设计、操作系统、计算机网络、数据库系统、自动控制原理、现代控制理论、过程控制、微型计算机原理、单片机原理及应用、工程数学、概率统计、电路分析基础、数字电路、模拟电路、信号与系统、MATLAB 及控制系统仿真、单片机原理及应用、物联网、ucos 实时系统分析

### 项目 1：基于 UWB 技术的机器人定位系统设计

**硬件平台：**decawave TREK1000 开发板和 dwm1000 芯片。

**开发语言：**C/C++

**项目描述：**

进行 UWB 定位原理学习，模块驱动和嵌入式系统设计，完成 UWB 网络部署，在该环境下完成移动机器人平台的辅助定位。共同完成 UWB 定位原型系统，能实现机器人漫游状态下厘米级的定位。

**主要负责：**

- 1、阅读英文技术文档，搭建硬件环境，对新加入标签的融合，实现多标签同时精确定位；
- 2、对定位算法进行研究和学习，并对底层通信物理层和数据链路层 MAC 协议进行研究和学习；
- 3、对 stm32 进行简单学习；
- 4、整理文档，并撰写项目论文。

### 项目 2：简单人工智能的中国象棋、五子棋

**开发语言：**C 语言

**简要描述：**

实现了可以实现悔棋，通过树的遍历深度可以选择难度，可以认输等功能。

**设计步骤：**

- 1、通过二维数组对棋盘进行描述，并初始化棋盘；
- 2、通过 bool 类型对两方进行判定，对每种棋子进行走路步骤设定，并进行权值设定（帅的权值为无穷），这样可以根据遍历的结果选择最适合自己的走法，实现简单的人工智能；
- 3、通过栈可以实现悔棋。

### 项目 3：英汉互译电子词典

**开发环境：**Linux 环境 vi 编译器、C 语言

**功能描述：**

可以实现英译汉、汉译英查询，用户可以添加词库，修改词库，选择查询方式。

**设计步骤：**

- 1、用户选择加载词库文件可以选择二进制文件和文本文件；
- 2、将文本文件通过建立合适的数据结构载入内存（建立结构体指针动态分配内存）；
- 3、将载入内存的词库进行排序；
- 4、用户输入，使用归并查找进行输出。

- 1、为人随和，喜欢参加有意义活动，在学校期间参加过两次志愿者活动；
- 2、喜欢不断的学习强化自己，有良好的代码编写习惯；
- 3、乐于团队合作，日常学习生活中虚心请教同学问题；
- 4、吃苦耐劳，善于总结日常遇到的问题。