找实习，最多3月，价格可谈

基本信息

姓　　名：杨奥　　出生年月：2006.02
民　　族：满族　　政治面貌：共青团员
电　　话：13921970469　　毕业院校：江苏大学
邮　　箱：1744393991@qq.com　　学　　历：本科



教育背景

2024.09 - 至今 | 江苏大学 | 物联网工程（本科）

主修课程：

数据结构、计算机组成原理、数字电路、嵌入式系统设计、高数、大学物理、概率统计等

项目经历

智能车平衡轮腿机器人

- 独立负责软件架构，在无代码传承下完成从零搭建，集成图像处理与控制算法
- **技术实现：**基于大津法图像与种子搜线算法识别路径；应用 VMC 五连杆控制与三级串级 PID 实现精准运动控制；实现自动识别地形进行跳跃，地形自适应，规划道路等
- **项目成果：**开发 8 大功能模块 C 代码，达成 1.5m/s 稳定车速，获全国大学生智能车竞赛华东赛区 **二等奖**

超级电容管理系统（主力开发）

- 借鉴开源方案快速构建原型，完成从采样到升降压控制的全链路开发
- **技术实现：**高精度 ADC 采样 + CAN 通信+ Buck-Boost 闭环控制
- **项目成果：**1 个月内交付可量产模块，填补团队在电力管理领域的技术空白

超级电容管理系统（升级版）

- 作为核心攻克 H 桥串级 PID 控制与功率实时限制难题，解决团队五年未解的技术瓶颈
- **技术实现：**设计 H 桥升降压与电流检测电路，通过 CAN 总线实现功率限制动态调整（空转 70W→限制 50W）
- **项目成果：**2 个月内完成开发与验证，显著提升在功率控制的情况下机器人的性能

竞赛经历

- 全国大学生智能车竞赛 - 华东赛区/江苏省第 **二等奖**
- RoboMaster 机甲大师赛 - 硬件组成员

专业技能

嵌入式开发：STM32 (Keil) / TC377，精通 C 语言；掌握 PID、VMC 等控制算法及大津法、种子搜线等图像算法。
硬件设计：嘉立创 EDA；熟悉 Buck/Boost 电源、信号调理电路设计及器件选型。
开发与调试：Git 版本控制；熟练使用示波器/逻辑分析仪进行硬件调试与问题定位。
工程能力：具备从 0 到 1 的全栈开发经验，善于快速学习并交付解决方案。
语言与资质：英语 CET-4，可熟练阅读技术文档；熟练掌握 Office 办公软件。

核心优势

全栈嵌入式：覆盖算法、软硬件与系统集成，具备独立项目能力
快速学习与交付：善于借鉴并优化方案，多次在短期内攻克技术难点
竞赛与团队协作：在智能车与机甲大师赛中承担关键角色，具备良好团队协作与抗压能力

（GitHub 个人主页，工程详细内容）