

魏嘉鹏



基本信息

- 生日: 1995.10
- 地址: 广东省佛山市高明区
- 电话: 15521257348
- 邮箱: 970559497@qq.com
- 政治面貌: 中共党员

专业技能

- 熟悉 C 语言
- 熟悉单片机开发, 熟悉 keil、IAR 等主流单片机开发平台
- 熟悉 PCB 设计, 熟练掌握 Altium Designer 设计软件, 能看懂电路图
- 熟悉 matlab、viso、机器人运动学算法
- 了解 linux 基本操作指令, 了解 linux 系统移植、驱动开发的流程

科研成果

- 论文: 2020 IROS 机器人国际顶会 (CCF C 类, 学生二作)
- 专利: 一种基于涵道推进系统的双足跳跃机器人及其工作方法(实审阶段)
- 专利: 一种实验测试设备(实审阶段)

在校绩点

本科绩点	3.36	专业前 10%
研究生绩点	87.2	专业前 10%

所获证书

- 2016.06 大学英语六级 466
- 2015.06 大学英语四级 539

教育背景

- 2018.09-2021.06 广东工业大学 控制工程 (硕士)
主修课程: 机器人学, 嵌入式系统设计, 系统辨识与参数估计, 矩阵分析
- 2014.09-2018.06 广东工业大学 电子信息科学与技术 (本科)

实习经历

- 2020.03-2020.06 深圳航天龙海特智能装备有限公司 嵌入式控制器设计
项目简介: 设计一款以 stm32 为核心的平衡吊助力系统电机控制器, 替换掉原有的控制器, 在降低旧版控制器硬件成本的前提下, 实现原有功能;
 - 负责硬件设计、驱动编写、软件移植的三部分工作;
 - 历时 4 个月独立完成新版控制器的设计;

项目经历

- 2019.07-2019.10 双足机器人嵌入式控制系统设计 (国家青年基金项目)
项目简介: 针对实验室双足机器人, 以 stm32 为核心设计一套嵌入式控制系统, 实现双足机器人无线遥控、双足电机闭环控制、双足涵道风机闭环控制的功能。
 - 负责控制器软件设计、控制器硬件设计、控制器驱动编写、上下位机通讯协议制定、运用 PID 算法实现电机和涵道风机的闭环控制五部分工作;
- 科研成果: 2020 IROS 机器人国际顶会一篇 (CCF C 类, 学生二作)
- 2018.02-2018.05 基于跳跃机器人的嵌入式系统设计
项目简介: 为实验室跳跃双足机器人设计一套嵌入式控制系统, 使得跳跃机器人在涵道系统助力下完成跳跃动作, 提高跳跃距离。
 - 负责跳跃机器人控制器驱动编写、上位机 matlab 控制软件编写、正运动学求解、逆运动学求解、质心求解与质心轨迹规划, 运用 PID 算法实现风机推力方向闭环控制;
- 科研成果: 专利: 一种基于涵道推进系统的双足跳跃机器人及其工作方法 (实审阶段, 第二作者)

在校情况

- 2017 年大学生创新创业项目《基于越障双足的涵道推进系统》评审获省级
- 第八届挑战杯广东工业大学生课外科技作品竞赛三等奖(队长)
- 第六届挑战杯广东工业大学生课外科技作品竞赛三等奖(队长)
- 本科优秀毕业设计
- 本硕共获校级二等奖学金四次、一等奖学金一次、学生干部奖学金一次
- 学生工作: 校学生会社会实践部干事、班长、学习委员、生活委员

培训经历

- 2016/7-2016/9 粤嵌培训机构 嵌入式 linux 培训