

* 熟练使用MATLAB、Simulink仿真软件
* 熟悉Linux和ROS
* 在实验室的园区低速无人车项目中负责路径规划、避障和底盘控制模块的实现，初步采用ROS导航功能包实现，后续采用其他算法，毕业设计方向为无人车路径规划与控制

**2015.09-2019.06 东北大学秦皇岛分校 自动化专业 本科**

**2019.09-2021.06 哈尔滨工业大学** **控制工程 研究生在读**

* **主修课程**：控制理论、自适应控制与系统辨识、视觉伺服、电机拖动基础、运动控制系统、计算机控制系统、非线性非高斯滤波、计算机视觉测量与导航

**王培虎**

**意向职位：控制算法工程师**

热爱学习钻研：在极客时间、得到等付费学习平台有几十门课程，经常买书自学

工作认真、自驱力强：大三担任班级学习委员，获校优秀学生干部称号

乐于交流和分享、沟通表达能力较强：学院演讲比赛第二名、各种团队课程设计负责人

* 成绩排名：18/171（本科）
* 英语六级506分
* 大一获国家励志奖学金
* 本科毕业论文获校优秀毕业论文（本专业共有5篇，永磁电机无速度传感器矢量控制方向）
* 2018年美国大学生数学建模竞赛Honorable Mention
* 大三下获校综合二等奖学金

**项目经历**

**学习科研和荣誉奖励**

**技能清单**

**自我评价**

籍贯： 河 北

生日：1998.03.29

电话：15032366832

邮箱：15032366832@163.com

**教育背景**