

冯继和

电 话：13538621514

邮 箱：13538621514@163.com

基本信息：

性 别：男 籍 贯：广东雷州 民 族：汉

出生年月：1996年5月 政治面貌：中共党员 联系地址：广东省雷州市雷城后田村253号

教育背景：

2015.9--2019.6	东莞理工学院	自动化专业	本科	平均学分绩点：3.2
2020.9--	东莞理工学院	计算机科学与技术	硕士在读	平均学分绩点：3.75

基本技能：

英 语：CET-6（434）

专业软件：计算机等级二级（C++编程），熟练使用Word，Excel，Powerpoint等办公软件，Matlab，Visual Studio

学校经历：

2018年国家奖学金	2018.10
第十七届 Robocon全国大学生机器人大赛（全国季军）	2018.06
第十六届 Robocon全国大学生机器人大赛（三等奖）	2017.07
2016年国际水中机器人大赛-工程组（一等奖）	2016.10

科研经历

发表论文： 基于视觉引导小车的嵌入式控制系统设计与实现 2021.06

改进遗传算法的移动机器人路径规划 2021.06

- 主要工作：1.加入路径平滑度优化路径规划
- 2.MATLAB仿真实现

香港中文大学（深圳）机器人与智能制造研究院 嵌入式软件 2018.07-2019.4

安徽捷甬达物流AGV项目

- 主要工作：1.AGV二维码定位技术开发
- 2.AGV巡线控制算法的研究
- 3.TCP/IP通信应用，接收，解析，检验，存储服务器发送的指令，执行巡线，变轨，避障等功能
- 项目成果：课题均达到设计的验收要求。

第十七届 Robocon全国机器人大赛 电控组组长，设计方案，编写代码算法 2018.01-2018.06

- 项目介绍：制作两台机器人，一台半自动，一台全自动。两台机器人在无任何通信情况下，实现彩球的传递。然后全自动机器人自主规划路线，并准确运行至计算的坐标，通过陀螺仪快速调整姿态，抛射彩球
- 使用技术：UART，定时器，系统中断，PID，路径规划算法，平面定位，陀螺仪，STM32
- 主要工作：1.负责电控组的任务安排和任务进度。
- 2.制作机器人平面定位系统。（坐标误差1mm）。
- 3.编写机器人曲线运动算法（曲线拟合，PID控制）。
- 项目成果：全国一等奖（季军）

社会实践

- 雷州市社会实践（三下乡志愿活动） 2018.06 - 2018.07
- 莞城万米公益长跑 2016.09 - 2016.09

自我评价

工作中：积极上进，有责任感，团队合作精神，具备组织能力；

生活中：爱好运动。性格乐观，开朗健谈，容易相处；