

# 姜越

出生日期: 1993年1月10日 性别:男  
学历: 硕士在读 专业: 电气工程  
电话: 004915223742776(德国)  
微信: lchbinjiangyue 求职意向:控制算法  
邮箱: yuejiang0001@163.com 户口:青岛市  
地址: Rebenring 64, 38106, Braunschweig, 德国



## 学习生涯

---

2019-10-----预计 2022-06 布伦瑞克工业大学(德国硕士)  
2015-04-----2019-04 科布伦茨大学(德国本科)

## 实习经历

---

2018-07-16 --- 2019-01-15 大众汽车自动变速器 (大连) 有限公司

- 计划, 组织和实施机器能力分析
- 计划, 组织和实施测量系统能力分析
- 技术文档的翻译和存档
- 协助规划员管理供应商

## 校园经历

---

2021 硕士论文: 研究光学传感器在不同环境影响下的能力  
2019 学士论文: 串行机器人的进一步开发 (使用Arduino微控制器解算机器人的末端机械手的位置)  
2017 学习论文: 超导体

## 项目经历

---

2021/11- 2022/05 **硕士论文**  
公司: Wente/Thiedig GmbH  
光学三角测距传感器的能力分析, 探究传感器的影响因素(校准, 参考, 环境的干扰光线, 被测物体的颜色, 传感器的位置)。

2020/10-2021/01 **电气测试技术实验**  
设计直流电源, 交流电源, 模数转换器, 移相电路

2019/1-2019/4 **学士论文**

串行机器人的进一步开发 (使用 Arduino 微控制器解算机器人的末端机械手的位置)

内容: 用 Arduino 做过计算机器人末端位置坐标的项目(通过增量编码器计算相邻轴的角度, 然后通过 DH 传递矩阵计算机械臂末端机械手的坐标,在串口显示当前空间坐标的值。要编译编码器和 DH 传递矩阵的子程序)

#### 2017/9-2017/12 用 C++ 模拟仿真小车运动

内容:控制小车的速度、加速度, 可通过 qml 界面观测小车的运动状态和位置, 包括速度模块, 行驶状态模块, 输入指令模块, qml 模块

#### 2018/5-2018/8 自动控制原理实验

内容:用 PID 控制器来调节直流电动机的转速。

用 Matlab/Simulink 设计与仿真极点配置, 观测器, 线性二次调节器。

#### 2018/4-2018/7 数字信号处理实验

内容:用 MATLAB 实现拉普拉斯变换和傅里叶变换, 巴特沃斯低通滤波器, 卡尔曼滤波

### 技能

---

软件:

- 熟悉C语言, C++, MATLAB, PLC, Q-DAS, Arduino单片机的编程基础
- 自学过Python, Simulink  
会使用Matlab和Simulink设计全维观测器, 极点配置, LQR
- 熟悉MS-Office, Q-DAS办公软件
- 用C++做过小车运动仿真的项目: 控制小车的速度、加速度, 可通过qml界面观测小车的运动状态和位置, 包括速度模块, 行驶状态模块, 输入指令模块, qml模块
- 会使用C++用卡尔曼滤波的方法解算无人机的姿态

语言: 德语(B2), 英(B2)

自我评价:对控自动制理论有浓厚的兴趣, 有独立思考及解决问题的能力 and 较强的自我学习能力

爱好: 足球,羽毛球,乒乓球