

贾梦迪

17325597275 | jmd_chn@163.com



教育背景

安徽农业大学

农业工程 硕士 工学院

2020.09 - 2023.06

GPA: 3.62 / 4.0

河北农业大学

机械设计制造及其自动化 本科 现代科技学院

2014.09 - 2018.06

GPA: 3.52 / 4.0 (专业前三)

- 荣誉: 校一等奖奖学金 (2014-2016)、WRO 世界奥林匹克机器人世界锦标赛全国赛一等奖、全国大学生计算机能力素养竞赛三等奖、河北省三维制图与构型能力竞赛三等奖、“互联网+”创新创业竞赛省级三等奖、中国定向公开赛三等奖
- 社团: 科学技术协会部长, 创客空间社团创始人

工作经历

北京东鸿致远医疗科技有限公司

结构工程师

2024.09 - 至今

- 项目负责人: 作为高频手术设备项目负责人, 优化产品技术方案, 升版体系文件, 更新注册证。
- 结构设计: 高频手术设备、脊柱内窥镜图像处理器主机设备结构设计、电子脊柱内窥镜镜鞘设计、光学脊柱内窥镜量产结构优化。
- 体系文档输出: 与生产、质量及体系部门配合, 优化输出体系文档, BOM 及图纸维护。

北京天助畅运医疗技术股份有限公司

助理研发工程师

2024.05 - 2024.07

- 设计开发策划: 通过综合调研临床需求, 独立设计一套创新原研产品, 通过纯机械传动, 包括凸轮、齿轮、铰接等运动副, 可原理上实现 5mm 管径腔镜下单发缝合和连续缝合, 固定补片。
- 辅助设计历史文档输出: 使用说明书、产品目录、技术要求、原料标准、法规清单、工艺指导书、图纸维护等。
- 参与设计开发验证: 与工艺及体系部门配合, 参与生物学送检、货架有效期验证。
- 零部件选型测试优化: 使用万能拉压试验机测试力学性能, 使用影像仪验收零件尺寸, 根据测试及组装结果选型优化。
- 工装及标识设计: 使用 Creo, 设计产品组装所需工装; 使用 Adobe Illustrator, 设计产品器身标识; 对接供应商, 外发丝印及机加工。

北京精准医械科技有限公司

研发助理

2023.07 - 2024.04

- 测试工作: 机械臂零位矫正, 使用 PolyWorks 记录机器人末端运动路径。
- 设计组装调试: 核磁环境下电控柜器件排布、走线设计、EMC 设计、底板及操作面板结构件设计加工, 电控柜整体组装调试。
- 工装设计: 设计加工一套机器人压力传感器入厂检工装, 包括直线运动副、杠杆、滑动凸轮副、弹簧连杆、数据烧写触点连接设计。
- 产品设计: 使用 Solidworks, 设计神经外科穿刺针夹持机构、穿刺机构与机械臂连接快装机构。
- 文档输出: 维护机器人 BOM, 输出测试记录, 设计 SOP 模版, 撰写 5 项专利交底书且获得专利授权。

清华大学电子系生物光子学成像实验室+天津朗原科技有限公司+中国东南大数据产业园

科研助理 实习生

2019.12 - 2020.09

- 使用 SolidWorks 参与设计加工生物医学光子学成像系统, 包括 DAQ 钣金外壳, 导光臂扩展配件, 乳腺手持线阵光子学探头外壳等

Solidreamer 股份有限公司

首席技术官

2014.08 - 2017.06

- 创办河北农业大学创客空间社团, 通过承接校外公司 3D 打印服务实现校企合作
- 组织社员参与创业公司 Solidreamer 教学活动, 独创以大学社团人员为主体的商业模式并稳定盈利
- 研发教育型 3D 打印机、3D 打印笔、青少年机器人教育套件以及 STEAM 课程方案, 并投入教学实践, 收获 80 份反馈提升建议

项目经历

OmniSpatial: Towards Comprehensive Spatial Reasoning Benchmark for Vision Language Models

2024.10 - 至今

- 成果: ICCV 待投
- 内容: a.引入了一种全新的针对视觉空间智能的分类框架 b.开发了 OmniSpatial 数据集 c.提出了 PointGraph 方法, 验证了其在处理复杂空间推理任务方面的有效性

加热状态下山核桃裂纹扩展原理实验探究

2021.11 - 2023.06

- 搭建基于 Labview 的重量温度实时监控系统, 基于 YOLOv8 的深度学习裂纹目标检测算法, 基于近红外光谱和 BP 神经网络的含水率预测模型

单自由度伸缩臂振动抑制实现

2018.12 - 2019.04

- 使用 C++, 控制伺服电机, 将 MATLAB 上的自抗扰控制算法在固高多轴运动控制板上实现运动控制, 解决单自由度伸缩机械臂伸出时震颤的现象

实用新型专利一项《基于磁场的种深探测系统》

2017.12 - 2018.03

- 将磁球和种子埋在同一处, 使用 Mach3 数控板和 Arduino 交互控制 2 轴伺服机械臂, 扫描土壤上空磁场矩阵, 使用逆推磁场强度分布的算法, 使用 MATLAB 求得磁球位置, 本系统可快速求得 300*300mm²范围内覆土深度 40mm 以内种子坐标, 误差小于 2.5mm

实用新型专利《一种桃花雄蕊剪切机构》

2017.06 - 2017.08

- 实现了桃花及类似花苞快速去雄, 在有性杂交中起重要作用

实用新型专利《一种由硬质材料增材制造柔性材料的挤出装置》

2017.01 - 2017.06

- 该装置采用熔融沉积法, 能够将硬质线材, 打印为不同柔性的材料

技能/兴趣/证书

- 语言技能: 英语 (CET-6) 雅思 (5.5) 日语 (日常口语)
- IT 技能: Solidworks (熟练), Creo (基础), CAXA (基础), MATLAB (基础), AI (基础), PS (基础), PLC (基础), Beckhoff (入门), ABAQUS (基础), Labview (基础), Mastercam (基础), C++ (基础), Keil (基础), Python (基础)
- 兴趣爱好: 定向越野 (校队队长), 兵击, 搏击, 乐器, 摄影
- 综合活动: 校机器人大赛 (最佳技术奖), 知行武术协会年度竞赛 (二等奖), 大学生论坛 (海报编辑)
- 专业证书: 三维 CAD 应用工程师证书, 加工中心职业资格证书 (高级), 中国航空运动协会会员证, 保定市机器人运动协会会员证, 计算机二级 (C++), 保定市田径二级裁判员证, 定向越野国家二级裁判员证