

简历附件

附件清单		页码
附件 1	本硕毕业证&学位证	2-3
附件 2	机械工程中级职称证书	4
附件 3	CET6 级证书	5
附件 4	专利证书	6-13
附件 5	论文	14-15
附件 6	身份证件	16
附件 7	成绩单	17

附件 1:
毕业证:



学位证:



广东工业大学
GUANGDONG UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

硕士学位证书

罗坚铭，男，1992年05月03日生，在广东工业大学
完成了 机械工程 硕士专业学位培养计划，
成绩合格。根据《中华人民共和国学位条例》的规定，授予
工程硕士学位。



校长：

陈新

日期：二〇一八年六月三十日

证书编号：1184532018020027



学士学位证书

罗坚铭，男，1992年5月3日生。在五邑大学
机械工程 专业完成了本科学习计划，业已
毕业，经审核符合《中华人民共和国学位条例》的规定，授予工学
学士学位。



五邑大学

校长

张达华

学位评定委员会主席

证书编号：1134942015000748

二〇一五年六月二十六日

(普通高等教育本科毕业生)

广东省职称证书

姓 名：罗坚铭

身份证号：440582199205034533



职称名称：工程师

专 业：机械

级 别：中级

取得方式：初次职称考核认定

通过时间：2023年08月18日

评审组织：佛山市南海区机电工程技术中级职称评审委员会

证书编号：2306053024090

发证单位：佛山市南海区人力资源和社会保障局

发证时间：2023年09月28日



查询网址：<http://www.gdhrss.gov.cn/gdweb/zyjsrc>

附件 3（英语六级）：

全国大学英语六级考试(CET6)成绩报告单

姓 名：罗坚铭

证件号码：440582199205034533

学 校：广东工业大学



准考证号：440380161204107

总 分：**453**

听 力：**192**

阅 读：**160**

写作和翻译：**101**

考试时间：2016年 6 月

成绩报告单编号：161244038002120

附件 4（专利）：
授权发明专利

证书号第 3459473 号





发 明 专 利 证 书

发 明 名 称：面向工业机器人的基于机器视觉和陀螺仪的示教方法及装置

发 明 人：陈新度；罗坚铭；吴磊；熊勋；李延年

专 利 号：ZL 2017 1 0232670.X

专利申请日：2017 年 04 月 11 日

专 利 权 人：广东工业大学

地 址：510006 广东省广州市番禺区广州大学城外环西路 100 号

授权公告日：2019 年 07 月 19 日 授权公告号：CN 107170345 B

国家知识产权局依照中华人民共和国专利法进行审查，决定授予专利权，颁发发明专利证书并在专利登记簿上予以登记。专利权自授权公告之日起生效。专利权期限为二十年，自申请日起算。

专利证书记载专利权登记时的法律状况。专利权的转移、质押、无效、终止、恢复和专利权人的姓名或名称、国籍、地址变更等事项记载在专利登记簿上。



局长
申长雨



第 1 页 (共 2 页)

其他事项参见背面

证书号第 4365979 号



发明专利证书

发明名称：工件的自动拾取方法和装置

发明人：罗坚铭；吴立华；何光亮；李威胜；陈宣瑾；关日钊

专利号：ZL 2020 1 0216019.5

专利申请日：2020 年 03 月 25 日

专利权人：佛山缔乐视觉科技有限公司

地址：528200 广东省佛山市南海区狮山镇软件园桃园路南海产业智库城一期 A 座 417 室

授权公告日：2021 年 04 月 16 日

授权公告号：CN 111453401 B

国家知识产权局依照中华人民共和国专利法进行审查，决定授予专利权，颁发发明专利证书并在专利登记簿上予以登记。专利权自授权公告之日起生效。专利权期限为二十年，自申请日起算。

专利证书记载专利权登记时的法律状况。专利权的转移、质押、无效、终止、恢复和专利权人的姓名或名称、国籍、地址变更等事项记载在专利登记簿上。



局长
申长雨

申长雨



第 1 页 (共 2 页)

其他事项参见背面

证书号第 4441438 号



发明专利证书

发 明 名 称：五金件的缺陷识别方法、系统及存储介质

发 明 人：罗坚铭;林裕星;李威胜;何光亮;陈宣瑾;关日钊;王华龙
丁克;李泽辉

专 利 号：ZL 2019 1 1165550.8

专利申请日：2019 年 11 月 25 日

专 利 权 人：佛山缔乐视觉科技有限公司
佛山市南海区广工大数据装备协同创新研究院

地 址：528200 广东省佛山市南海区狮山镇软件园桃园路南海产业智库城一期 A 座 417 室

授权公告日：2021 年 05 月 25 日 授权公告号：CN 110962046 B

国家知识产权局依照中华人民共和国专利法进行审查，决定授予专利权，颁发发明专利证书并在专利登记簿上予以登记。专利权自授权公告之日起生效。专利权期限为二十年，自申请日起算。

专利证书记载专利权登记时的法律状况。专利权的转移、质押、无效、终止、恢复和专利权人的姓名或名称、国籍、地址变更等事项记载在专利登记簿上。



局长
申长雨

申长雨



第 1 页 (共 2 页)

其他事项参见背面

证书号第6019012号



发明专利证书

发 明 名 称：一种基于移动机器人的上下料方法、装置及存储介质

发 明 人：罗坚铭;关日钊;肖盼;黄冠成;李威胜;林健发

专 利 号：ZL 2021 1 0922783.9

专 利 申 请 日：2021年08月12日

专 利 权 人：佛山绵乐视觉科技有限公司

地 址：528200 广东省佛山市南海区狮山镇软件园桃园路南海
产业智库城一期A座417室

授权公告日：2023年06月02日

授权公告号：CN 113787515 B

国家知识产权局依照中华人民共和国专利法进行审查，决定授予专利权，颁发发明专利证书并在专利登记簿上予以登记。专利权自授权公告之日起生效。专利权期限为二十年，自申请日起算。

专利证书记载专利权登记时的法律状况。专利权的转移、质押、无效、终止、恢复和专利权人的姓名或名称、国籍、地址变更等事项记载在专利登记簿上。



局长
申长雨

申长雨



第1页(共2页)

其他事项参见续页

证书号第4607601号



发明专利证书

发明名称：基于视觉定位的工件装配方法、装置和存储介质

发明人：何光亮;罗坚铭;李威胜;陈宜瑾;关日钊

专利号：ZL 2020 1 0029843.X

专利申请日：2020年01月13日

专利权人：佛山缔乐视觉科技有限公司

地址：528200 广东省佛山市南海区狮山镇软件园桃园路南海产业智库城一期A座417室

授权公告日：2021年08月10日 授权公告号：CN 111251292 B

国家知识产权局依照中华人民共和国专利法进行审查，决定授予专利权，颁发发明专利证书并在专利登记簿上予以登记。专利权自授权公告之日起生效。专利权期限为二十年，自申请日起算。

专利证书记载专利权登记时的法律状况。专利权的转移、质押、无效、终止、恢复和专利权人的姓名或名称、国籍、地址变更等事项记载在专利登记簿上。



局长
申长雨

申长雨



第1页(共2页)

其他事项参见背面

授权实用新型:

50

证书号第15309818号



实用新型专利证书

实用新型名称: 一种大型铸件扫描装置以及三维重构装置

发 明 人: 黄冠成;肖盼;李威胜;林健发;关日钊;罗坚铭

专 利 号: ZL 2021 2 1695784.6

专利申请日: 2021年07月23日

专 利 权 人: 佛山缔乐视觉科技有限公司

地 址: 528200 广东省佛山市南海区狮山镇软件园桃园路南海产业智库城一期A座417室

授权公告日: 2021年12月28日 授权公告号: CN 215338214 U

国家知识产权局依照中华人民共和国专利法经过初步审查, 决定授予专利权, 颁发实用新型专利证书并在专利登记簿上予以登记。专利权自授权公告之日起生效。专利权期限为十年, 自申请日起算。

专利证书记载专利权登记时的法律状况。专利权的转移、质押、无效、终止、恢复和专利权人的姓名或名称、国籍、地址变更等事项记载在专利登记簿上。



局长
申长雨



2021年12月28日

第1页(共2页)

其他事项参见背面

证书号第 11973344 号



实用新型专利证书

实用新型名称：一种基于双目视觉的拍摄装置和系统

发 明 人：罗坚铭；陈宣瑾；黄冠成；何光亮；关日钊；李威胜

专 利 号：ZL 2020 2 0471314.0

专利申请日：2020 年 04 月 02 日

专 利 权 人：佛山缔乐视觉科技有限公司

地 址：528200 广东省佛山市南海区狮山镇软件园桃园路南海产业智库城一期 A 座 417 室

授权公告日：2020 年 11 月 24 日 授权公告号：CN 212012782 U

国家知识产权局依照中华人民共和国专利法经过初步审查，决定授予专利权，颁发实用新型专利证书并在专利登记簿上予以登记。专利权自授权公告之日起生效。专利权期限为十年，自申请日起算。

专利证书记载专利权登记时的法律状况。专利权的转移、质押、无效、终止、恢复和专利权人的姓名或名称、国籍、地址变更等事项记载在专利登记簿上。



局长
申长雨

申长雨



第 1 页 (共 2 页)

其他事项参见背面

证书号第 11079105 号



实用新型专利证书

实用新型名称: 鞋底自动涂胶装置

发 明 人: 罗坚铭; 黄冠成; 何光亮; 关日钊; 李威胜; 彭振浩

专 利 号: ZL 2019 2 1513430.8

专利申请日: 2019 年 09 月 10 日

专 利 权 人: 佛山缔乐视觉科技有限公司

地 址: 528200 广东省佛山市南海区狮山镇南海软件科技园内佛
高科技智库中心 A 座科研楼 A105 室

授权公告日: 2020 年 07 月 28 日 授权公告号: CN 211092143 U

国家知识产权局依照中华人民共和国专利法经过初步审查, 决定授予专利权, 颁发实用新型专利证书并在专利登记簿上予以登记。专利权自授权公告之日起生效。专利权期限为十年, 自申请日起算。

专利证书记载专利权登记时的法律状况。专利权的转移、质押、无效、终止、恢复和专利权人的姓名或名称、国籍、地址变更等事项记载在专利登记簿上。



局长
申长雨

申长雨



第 1 页 (共 2 页)

其他事项参见背面

附件 5 (论文):



电子测量与仪器学报

Dianzi Celiang Yu Yiqi Xuebao

第 32 卷 第 11 期 2018 年 11 月

目次

学术论文

基于广义 Fisher-互信息的管道堵塞故障特征选择方法	李 洋 冯 早 黄国勇 朱雪峰(1)
基于锚点的边缘检测优化算法研究	李世雄 曹广忠 李 庆 彭业萍 吕洁印(9)
蒙特卡洛法与 GUM 评定测量不确定度对比分析	方丽萍 李五星 刘翠伟 梁金禄(26)
气流管道泄漏检测及信号处理技术	赵俊强 徐永涛 陈继超(35)
基于 Shearlet 变换结合动态融合的遥感图像融合算法	杨一帆 张鹏军 牛俊财(43)
基于亚像素边缘检测的高速摄影下枪机运动分析	施 伟 曹林林 黄明光(50)
变间距组合预测模型在电子注采样中的应用	宁宏新(58)
多集采样和非线性最小二乘估计的频率感知	徐从裕 景加慧 王沁慧 徐小龙 张佑俊(65)
大尺寸钢卷尺目标线纹检定与实现方法	王清晨 景军峰(71)
采用机器视觉的金属表面横向裂纹检测	张 强 石 森(78)
基于模型参数辨识的电动汽车绝缘电阻测量	薛 博 白 清 张 瑜 张明江 王 东 王 宇 靳宝全(84)
高消光比脉冲调制提升 BOTDR 系统性能研究	陆 艳 孙 锐 王 旭(90)
空中视角下基于局部线性判别嵌入的目标跟踪方法	王耀南 罗球华 毛建旭 陈彦杰 周显恩(97)
基于残差比阈值优化冲击衰减字典的轴承故障特征提取研究	周浩轩 刘 楠 刘义民 陈 庆(108)
基于时空高斯累积量与各向异性背景抑制的红外弱小目标检测算法	潘 良 邱建林(118)
萨格奈克光纤振动传感系统的 FPGA 实现	李培鸿 王 宇 张建国 刘 昕 白 清 王 东 靳宝全(125)
自主空中加油单目视觉导航误差影响因素研究	吴 雷 孙永荣 李旺灵 赵 伟(132)
高频 RFID 密集标签系统频率偏移预估研究	何怡刚 余培亮 伍 磊 张超群 宁曙光(139)
基于特征点检测的接触角自动测量方法	赵昆越 田汉民 郭 丹 王 铮 常卫洪 张 凯(147)
基于混合相位掩码与非线性像素互换的光学图像加密算法	赵 亮 王文顺 张 隼(154)
非合作情况下 WCDMA 系统期望小区信号分离与多径 DOA 估计	刘剑锋 戴旭初 徐国微 郭晋宏 王光育(166)
模型自适应分割的人脸跟踪方法	韦智勇 杨晓武(172)
高压局部放电定位模型转换求解与改进 K-means 聚类优化方法	王晋东 尹柏强 何怡刚 李 兵 伍 磊 侯金波(178)
移动机器人高精度上下料的研究	罗楚铭 陈新度 吴 磊(187)
基于 L_0 范数和稀疏编码的单幅图像超分辨率重建方法	张 剑 刘萍萍(194)
接触件结构参数对电连接器振动特性的影响	骆燕燕 梁 弘 刘旭阳 杨静宇(202)

业界动态

罗姆与施瓦茨为优化教育应用提供电源产品	(16)
泰克全新双通道万用表,融合行业所需的高密度与领先性	(57)
《NI 趋势展望报告 2019》探索了物联网、5G 商业化部署以及大众自动驾驶领域等大趋势	(107)

附件 6（个人身份证）：



广东工业大学

硕士研究生学习成绩单



学科(专业)或领域: 机械工程

学号、姓名: 2111501189罗坚铭

指导教师: 陈新度

课程类别	课程名称	学时	学分	开课时间	任课教师	考核方式	考核成绩	备注
学位课	先进制造技术	32	2.0	15年秋季	肖曙红	考查	86	
	测试技术与信号处理	32	2.0	15年秋季	肖体兵	考查	78	
	建模与仿真分析	32	2.0	15年秋季	赵翼翔	考查	92	
	自然辩证法概论	32	2.0	15年秋季	王泽柳	考试	94	
	数值分析	32	2.0	15年秋季	徐杰	考试	82	
	第一外国语基础部分(英语)	48	3.0	15年秋季	刘亚龙	考试	77	
	现代控制理论与工程	32	2.0	16年春季	高向东	考查	78	
	第一外国语专业部分(英语)	32	2.0	16年春季	敖银辉	考试	89	
非学位课	计算机图形学及CAD技术	32	2.0	15年秋季	黄运保	考查	81	
	智能制造系统设计、仿真和运行优化	32	2.0	15年秋季	刘强		85	
	光电技术	16	1.0	15年秋季	刘强	考查	78	
	虚拟现实与虚拟产品开发	32	2.0	16年春季	何汉武	考查	79	
	工业互联网技术与应用	32	2.0	16年春季	王宗忠	考查	87	
	/ /						/	
	/ /						/	
	/ /						/	
	/ /						/	
	/ /						/	
必修环节	信息检索与知识产权	16	1.0	16年春季	李卫华	考查	90	
	文献阅读与开题报告		1.0	16年秋季		考查	通过	
	/ /						/	
	/ /						/	
	/ /						/	
	/ /						/	
取得总学分: 28.0, 其中: 学位课学分: 17.0、学位课加权平均成绩: 84.1								
注: 学位课加权平均成绩 = $\frac{\sum(\text{每门学位课成绩} \times \text{该课学分})}{\text{学位课总学分}}$								
打印者: 衷华					研究生管理部门盖章 打印日期: 2017年10月20日			