**个人简历**

**基本信息** Basic information

姓 名：

籍 贯：湖北武汉

电 话：

邮 箱：

出生年月：2002.03

政治面貌：共青团员

毕业院校：华中科技大学

学 历：本科

**重点经历** Key experience

**中国机器人大赛暨RoboCup骨科手术机器人赛项（2021.10~2022.04）**

* 负责机械结构，结合Delta机械臂设计出具有重复精度高、速度快且具有力反馈功能的末端结构；
* 负责电机控制与运动控制，通过磁编码器对电机进行闭环控制，以及运动学解算和运动插值算法；
* 负责上位机设计，使用QT开发，方便参数调整以及显示具体压力曲线；

**全国大学生电子设计竞赛（2023.07~2023.08）**

* 负责视觉算法，通过CV使用图像蒙板完成不同材料反光特性下的激光圆点识别，中位数滤波获得稳定坐标；
* 负责电机控制和坐标解算，通过运动插值完成指定图形轨迹移动；通过PID算法完成激光追击跟踪；

**自创项目“西红柿自动识别采摘机器人”（2023.04~至今）**

* 负责机械结构，结合变形测量设计一种用于果蔬采摘的力反馈柔性夹爪；
* 负责机械臂整体控制，包括运动学解算、路径规划、路径优化、轨迹规划；

**奖项荣誉** Awards honor

2022年 中国机器人大赛暨RoboCup骨科手术机器人赛项获得 **国家一等奖（全国第一）**

2022年 中国高校智能机器人创意大赛获得 **国家二等奖（湖北省第一）**

2022年 智能车创意组航天智慧物流赛项获得 **省级二等奖**

2023年 全国大学生电子设计竞赛获得 **国家一等奖（**360/20939**，1.7%）**

2023年 中国机器人及人工智能大赛四足仿生机器人赛项获得 **省级三等奖**

**科研经历** Work experience

* 负责**自主创新研究基金本科生**项目“基于串联机械臂的西红柿自动识别采摘机器人”；
* 参与**国家大学生创新创业训练**项目“基于视觉的小型多轴FOC增稳云台人脸跟随系统”；
* 参与**自主创新研究基金本科生**项目“基于多传感器融合的车内儿童防窒息系统”;
* 作为第三作者发表**EI会议**论文：《Intelligent PCB Welding Robot Based on Delta \*\*\*\*\*\*\*》；
* 作为第二作者申请**发明专利**《基于无刷电机控制的云台图像跟随方法\*\*\*\*\*\*\*\*》（在审）;

**掌握技能** Campus practice

* 能够使用**C/C++**、**Python**进行编程，并使用**QT**进行上位机开发；
* 能够使用**SW**进行三维建模、**CAD**绘制平面图纸以及**AD**设计电路；
* 掌握机器人**运动控制**、**路径规划**、**图像处理**等算法，能够使用**Vrep**仿真，**STM32**进行开发；

**教育背景** Education

2020.09-2023.09

院校：华中科技大学 专业：自动化 GPA：3.427/5.0 综合排名：67/228 英语水平：CET4-462

主修课程：C/C++、数据结构与算法、自动控制原理、微处理器与微控制器、智能机器人、嵌入式系统、图像处理等