



# 李兆镇

## 个人概况

性别: 男      出生年月: 2002.02      政治面貌: 共青团员  
籍贯: 山西省      民族: 汉族      英语等级: CET-6



## 教育背景

2020.09-2024.06 北京化工大学/211 机器人工程 GPA: 3.67/4.33 综合成绩排名: 20%

## 主修课程

- ◆ 数理基础课: 高等数学 95 分; 普通物理 96 分; 线性代数 94 分;
- ◆ 专业基础课: 控制工程基础 95 分; 机械设计基础 95 分; 工程力学 90 分;
- ◆ 专业课: 传感器与机器人感知技术 90 分; 机器人学 89 分; 机器人操作系统 89 分。

## 专业技能

- ◆ 熟悉工业机器人的设计流程, 具有比较丰富的机构装配和调试经验。熟悉机械原理、机械设计、机器人运动学等专业知识, 有较强的机械设计能力。正在完成毕业设计《高通量催化剂配方选型实验台的 ROS 系统仿真》。
- ◆ 熟练掌握 ROS(机器人操作系统), 能够使用 GAZEBO、RVIZ, 具备对机器人结构、运动学和动力学仿真分析与优化能力, 完成课程设计《ROS 系统六轮小车设计》。
- ◆ 熟悉数学模型的建立方法, 能够使用 MATLAB 中的 RTB 工具箱对机械臂进行建模、正逆运动学分析、工作空间分析、路径轨迹规划, 完成课程设计《6-DOF 工业机械臂 MATLAB 仿真》。
- ◆ 能够使用 Python 语言和 C 语言运用 Visual Studio 对程序进行修改和调试, 运用 Keil MDK 对 51 单片机和 STM32 单片机进行编程和调试, 完成课程设计《城市交通信号灯控制系统》。
- ◆ 掌握 SolidWorks、Pro-E 三维建模软件, AutoCAD 二维制图软件。

## 比赛经历

- ◆ 亚太地区数学建模竞赛国际级二等奖: 完成数据预处理和数学模型搭建及部分算法实现(Python);
- ◆ 北京市机械创新设计大赛省市级三等奖: 完成四足爬行机器人的机械设计(Solidworks);
- ◆ 美国大学生数学建模大赛国际级二等奖: 完成数据预处理和数学模型搭建及部分算法实现(Python);
- ◆ 机械创新设计大赛校级一等奖: 完成多功能仿生鱼的机械设计(Solidworks);
- ◆ 北京化工大学第十七届“萌芽杯”校级一等奖: 完成四轮小车的机械设计(Solidworks)。

## 校园经历

2021-2024 学年	北京化工大学高端动力装备健康监控智能化交叉班	班长
	负责 DSE 交叉班日常活动的策划和组织, 维护交叉班日常工作的正常开展。	
2022-2024 学年	北京化工大学机工 2001 班	宣传委员
	负责征文的传达、做好班级宣传工作、维护班级公众号的正常运营。	
2020-2021 学年	北京化工大学志愿者团	志愿者团干事
	组织学校的志愿活动, 与校外合作基地对接, 带领同学完成志愿活动。	

## 自我评价

- 学习能力强, 抗压能力强, 责任心强。
- 勤奋好学, 吃苦耐劳, 成绩优异, 做事认真踏实。
- 热爱生活, 热爱体育锻炼, 擅于乒乓球、游泳等运动。