

康昌霖

http://cn.linkedin.com/in/kangchanglin
kangchanglin0509@hotmail.com | TEL:XXX-XXXX-XXXX

教育背景

浙江大学

工学硕士 · 控制科学与工程

就读时间: 2014.9 - 2017.3

研究方向: 控制科学与控制工程

GPA: 89.89/100

厦门大学

工学学士

机械设计制造及其自动化专业

就读时间: 2010.9 - 2014.6

专业排名: 5/96

经济学学士 · 经济学 (辅修)

就读时间: 2011.9 - 2014.6

课程

硕士

线性系统理论, 最优化与最优控制

矩阵论, 系统辨识与滤波

模式识别与人工智能

本科

理论力学, 材料力学, 流体力学

微机原理与接口技术, 机电一体化

自动控制原理, 计算机图形学

技能

编程

熟练 (超过 5000 行):

Matlab · LaTeX

使用过 (超过 1000 行):

C (单片机代码编写) · VC++

(WinAPI 和 QT) · Android · 汇编

了解:

Labview · ARM 编程

设计

机械设计:

三维建模 · AutoCAD · ANSYS

电子设计:

Altium Designer · Multisim

其它:

幻灯片排版设计 · MS Visio

英语

TOEFL iBT: 90 (2013.8)

项目经历

作业型水下自主机器人系统开发及其相关控制研究 | 研究生负责人

2014.9 - 现在 | 浙江大学

负责协助导师系统设计, 项目执行管理和任务分配。并完成相关具体的设计研究工作。团队包括一名研究生和一名本科生, 曾协助导师指导一份本科毕设。两项发明专利已公开, 一篇会议论文即将发表。具体地:

- 水下机器人浮沉控制装置的设计开发和控制研究: 已公开两项发明专利; 已提交一份会议论文, 即将发表; 协助指导一位本科毕业生毕设。系统动力学建模, 时间最优控制算法的证明推导, 并使用 Matlab 仿真验证; 分别基于 Matlab 和 Android 开发了上位机控制程序; 下位机控制电路设计; 机械设计 (包括液压系统、防水设计等)、交外加工和组装调试。
- 水下机器人缩小验证模型的制作: 上位机 (基于 QT&WinAPI) 控制端实现, 包括对 3D 鼠标 (3DConnexion) 的二次开发、串口操作、界面操作、多线程等工作内容。姿态稳定控制算法设计、仿真和实现。机械设计。
- 水下机器人机体系统设计, 控制、电气架构设计。机架结构设计。相关控制算法设计、仿真。

非球面轴承的研制 (挑战杯) | 队员

2012.11 - 2013.4 | 厦门大学

主要负责轴承实体的加工和实验, 专利撰写, 参赛文本中的插图制作及原理部分的撰写。团队作品取得校级特等奖。

分形演示软件 (计算机图形学课程项目) | 独立完成

2012.12 | 厦门大学

在 VC 环境下制作了一个小程序, 用于实现利用分形绘制 Caley 树的功能, 其中树干长度、绘制起点固定, 树干和树枝夹角、迭代次数和树干树枝比例可变, 由输入值指定。

学术成果

专利

2015	发明专利	水下机器人自排油浮力调节装置, CN105173040A
2015	发明专利	活塞式浮力调节装置, CN104828222A
2014	实用新型	一种辊压精成形机齿条高度调节装置, CN201420071039
2013	实用新型	贴片式无线传输电子运动采集装置, CN201320668356
2013	实用新型	一种用于小功率电器的无线充电装置, CN203119584U

论文

2016	"Development of a Hydraulic Buoyance Adjustment Module for Underwater Robots", 即将发表
2013	"A Technology of CNC Punching of Chinese Characters", 已发表

获奖与荣誉

2013.12	中国电机工程学会杯全国大学生数学建模竞赛	全国二等奖
2013.5	第十三届 "挑战杯" 学生课外学术科技作品竞赛	校级特等奖
2014.4	厦门大学物理与机电工程学院萨本栋奖学金	
2012.9	厦门大学校一级奖学金	
2014.6	厦门大学优秀三好学生	
2014.6	厦门大学优秀毕业设计	