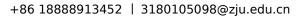
王小龙





个人情况

出生年月: 2000.2

教育背景

浙江大学 本科 2018.9-2022.6

GPA: 3.89 / 4 专业排名: 27 / 153

复试第一名保研至浙江大学控制科学与工程学院

2022.9-2025.4

自动化(控制), 机器人方向(主修)

公共管理强化班 UPA (辅修)

- 相关课程:机器人导论(90),自动控制理论(95),数据结构(96),面向对象的编程技术(C++)(95),嵌入式系统(95),人工智能概论(89),机器人设计与实践(93),空中机器人(94),微积分(甲)(93),线性代数(甲)(92)
- · 相关技能: solidworks 建模,数据分析、视觉处理、深度学习(Python),数学建模与仿真(C++、MATLAB)

荣誉奖励

第十六届中国青少年机器人竞赛(山西赛区)联赛 省级一等奖	2016.05
第十一届全国大学生数学竞赛(非数学类)三等奖	2019.12
浙江大学一等奖学金(浙大前 7%)	2020.10
2021 年美赛特等奖候选(F 奖) (2%)	2021.04
五星级志愿者	2021.05
菲尼克斯智能技术创新与应用大赛,获智能工厂组二等奖	2021.06
计算机三级(网络技术)优秀	2021.06
浙江省普通高等学校优秀毕业生、浙江大学优秀本科毕业生	2022.03

科研项目经历

项目1:智能工厂环境下 AGV 系统设计(负责人)

2020.4 -

- · 设计了一种适应柔性生产线的全向移动 AGV 系统及其高度自适应上料机构
- 使用 Ros 通讯平台,通过 C++及 python 编程,实现了 slam、路径规划、轨迹跟踪、柔性上下料等功能
- 组织项目成员合作完成项目任务,完成了硬件搭建、底层运动控制、轨迹跟踪、通信协调及远程控制软件编写等工作
- 项目结题答辩优秀, 控制学院"双创杯"展示会获一等奖
- 项目通过了首期"LAST MILE 创新创业培育计划"初审,获得 5 万元项目经费
- 撰写了发明专利"主动集成智能生产线边缘测状态信息的 AGV 自适应上料系统"并得到受理,申请号或专利号: 202111031683.3

项目2:基于视觉引导与柔性上下料的随动涂胶分拣系统(负责人)

2020.9-2021.6

- 设计了一款基于视觉引导与柔性上下料的随动涂胶系统
- 系统使用AGV上料,机械臂抓取装配、机器视觉识别物料特征、PLC协调通信协同控制、XYZ三轴导轨随动涂胶
- 组织项目成员合作完成项目任务,负责 PLC 整体程序编写、AGV 及机械臂部分功能实现
- 参加菲尼克斯智能技术创新与应用大赛,获智能工厂组二等奖

工作经历

浙大湖州研究院

比赛项目参与(跨越险阻 2021 水上赛亚军)

2021 .6-2021.9

- 项目内容为使用无人机进行巡航并通过视觉等手段巡检特定物品并执行指定操作
- 负责无人机悬停控制、目标跟踪
- 改进了激光雷达识别目标算法(通过绝对与相对坐标转换后割取点云簇)
- 设计了图像远传并获取键盘鼠标信息的程序 UI

社团经历

浙江大学学生智能工厂创新俱乐部 历任技术部部员、部长、社团会长

- 担任部员期间,通过社团学习了 solidworks 建模、单片机编程、ROS 系统等,参加赴深圳名企走访社会实践
- 担任部长期间,负责社团精品课程工作,包括智能系统软硬件入门实践、机器视觉与工业机器人入门实践等

- 将于2021.9 2022.6期间担任社团会长,已取得社团负责人资格证书 **浙江大学信电学院学生会** 历任体育部部员、部长
- 策划了 3v3 篮球赛等活动
- 作为主要负责人,完成了浙江大学2019年秋季运动会信电学院的各项工作,取得了团体第七名的好成绩