



# 肖琦

男 | 21岁 | 籍贯：衡阳 | 共产党员

## 联系方式

电话: 15347348975  
微信号: 15096010804  
邮箱: 2408128687@qq.com

## 求职信息

求职意向: 机械设计/制造  
期望薪资: 7-10K  
期望城市: 深圳

## 资格证书

大学英语四级  
驾驶证C1  
计算机二级

## 个人优势

- 湖南省机械创新设计大赛二等奖。
- 湖南省物联网设计大赛一等奖。
- 湖南省工程实践与创新能力大赛三等奖。
- “国家级”大学生创新创业训练项目负责人。
- 湖南工学院校级一等奖多个。
- 校级一等奖学金获得者。
- 学校实验室负责人之一
- 校级优秀毕业生

## 教育经历

湖南工学院 本科 机械设计制造及其自动化 2020-2024

主修课程: 机械设计, 机械原理, 机械工程控制原理

在校职务: 智能制造协会会长, 创新实验室负责人之一, 魔术协会技术部成员

获得荣誉: 校一等奖学金, 三项省级奖项, 一项国家级大创项目, 一项发明专利, 校级优秀毕业生。

## 实习经历

广东悠派智能展示科技股份有限公司 2023.12-2024.03

助理结构工程师

## 项目经历

一种重型可调生物质能的新能源小车 结构设计 2022.06-2023.03

### 内容:

- 负责设计一款创新的重型可调生物质能新能源小车, 该小车模拟长征轨迹, 利用酒精燃烧产生的热能通过温差片转化为电能, 进而驱动小车前进、左右转弯及检测磁片等功能。
- 主导小车结构设计, 包括齿轮箱传动链、微调转向锥齿轮等关键部件, 确保小车在复杂地形中保持稳定性和灵活性。
- 针对小车的转向机制, 设计了类滚筒拨片调整转向机构, 实现精确控制, 提高小车在不同环境下的适应能力。
- 通过对小车结构, 实现了小车的自动控制方向功能, 提升了其在模拟长征轨迹行驶过程中的自主性和准确性。
- 针对项目需求, 不断优化小车的结构设计, 通过多次试验和调整, 确保了小车在实际运行中的性能稳定性和可靠性。
- 与团队紧密合作, 确保结构设计与电路设计之间的良好衔接, 共同推动项目从概念到实现的全过程。

7.通过本项目，成功开发出一款具有自主转向和动力传输功能的新能源小车，为生物智能的应用提供了新的可能性。

**业绩：**

- 1.独立完成一个全新的转向机构的设计。
- 2.独立完成小车的整体加工和装配。
3. 成功做出实物，从零到有的的研发过程。
- 3.获得湖南省工程实训与创新能力大赛三等奖。

**一种基于生态修复的水面垃圾打捞船**      压缩结构设计      2021.06-2022.07

**内容：**

本作品是根据湖南省第十届机械创新设计大赛所设计的一款作品，它是一款集水面藻类，垃圾清理和水草收割一体的机电一体化机械设备。相较于老式打捞机而言具有操作安全，效率高，成本低的优点。本作品大致可由六大部分组成，分别为打捞机构，搅碎机构，压缩机构，驱动机构，收集机构以及电控部分。大体工作原理为，由打捞机构将垃圾通过链板向上运输至搅碎机构上方落下。当链板打捞上来的垃圾或藻类落入搅碎箱，由直流电机驱动二级减速箱带动铰刀进行往中心方向的高速旋转，对其进行搅碎。搅碎后的垃圾被水流带入压缩机构，压板将垃圾压缩，并且整个压缩过程形成一个周期，当压缩的垃圾达到调定的重量时，垃圾释放至收集箱。

本人主要负责对于船体压缩机构的设计。原动部分为直流电机连接齿轮箱带动小带轮，传动部分为带传动，执行部分为连杆与滑槽的组合，连杆在大带轮的作用下做周转运动，而滑槽在连杆的作用下做直线运动，整体运动方式类似正弦机构，压板开导轨以及两销孔，销在滑槽的作用下带动压板进行压缩运动，下方为滑轨，压板与滑轨上的滑块连接，滑块与弹簧连接，非工作时间是由弹簧力快速回正，提高压缩的效率性。

**业绩：**

- 1.从零到有的研发过程，成功做出实物。
- 2.对于压缩方式的研发，属于全新的创新，以获得专利认可。
- 3.湖南省机械创新设计大赛二等奖。

**一种多足连杆机构的六足仿生蜘蛛**      运动原理设计      2020.11-2021.06

**内容：**

该项目主要为仿生设计蜘蛛，以实现模仿蜘蛛的形态，移动等方面的生物特征。相较于传统的六足机器人采用18个舵机协同配合，构成六条三自由度的机械腿。我和同伴的设计旨在通过设计合理且实用的机械结构来减少舵机的使用数量，在满足六足机器人的自由度不被影响的前提下，自主设计出相应机械结构。减少成本，提高经济效益。

该项目主要整体结构：可以分为三大部分，余弦机构、绳驱机构、多杆机构，以及其他辅助机构：机械臂 摄像头。本人主要负责余弦与绳驱如何实现的问题。针对该问题，本人结合所学，选择通过“三角步态”的运动原理作为设计目标。

**业绩：**

- 1.成功实现创新，仿生蜘蛛从传统18舵机减少到了6个。
- 2.完成了实物装配和调试，能够成功运行。
- 3.湖南工院校级一等奖。

## 专业技能

◆ ◆ ◆ ◆ ◆

1. 较为熟练的掌握AutoCAD,Solidworks,UG软件。有一定的软件仿真能力。
2. 具有一定的机械结构与原理分析能力。尤其针对机械原理有较深理解。
- 3.了解过一定的分析软件adams,matlab等软件。对于matlab有一定基础。

## 社团经历

◆ ◆ ◆ ◆ ◆

**智能制造协会**      会长      2022.06-2023.09

协会创立和全面管理。

**机械创新实验室**      负责人      2021.06-2024.06

招新，培训，带队比赛。

**魔术协会**      技术部成员      2020.11-2021.06

参加活动，并且教授一些魔术。

## 兴趣爱好

◆ ◆ ◆ ◆ ◆

兴趣爱好广泛，对一切新奇的东西充满兴趣和动力。平时喜欢构思设计一些不同的结构，专业知识踏实。喜欢机电一体化方向，对程序编程，电子信息，机械设计方面颇为感兴趣。爱好动手，实际操作。

## 志愿者经历

◆ ◆ ◆ ◆ ◆

**福利院**      8小时      2021.11-2022.02

给小朋友表演才艺和打扫卫生。

## 作品展示

◆ ◆ ◆ ◆ ◆



Boss 直聘APP



微信小程序