

Evo Annus

16.10.2001 | Viimsi, Harjumaa
evo.annus@gmail.com | +372 5692 6727

HARIDUS

TALTECH

TOOTEARENDEUS JA ROBOOTIKA
BAKALAUREUS
2020 - 2023 | III kursus
Keskmine hinne: 5.0
Läbitud 156 EAP

TALLINNA REAALKOOL

REAAL-PROGRAMMEERIMISE
ÕPPESUUND
2017 - 2020
Hõbemedal

VIIMSI KESKKOOL

2008 - 2017

LINGID

Portfell
Github

OSKUSED

KEELED

Eesti keel - Emakeel
Inglise keel - C1
Vene keel - Suhtlustasandil

JUHILOAD

B - kategooria

ERIALASED OSKUSED

MEHAANIKA

CAD / CAM
Solidworks • Siemens NX •
Solid Edge
Keevitamine
MIG/MAG • Käsikaarkeevitus
3D printimine

ELEKTER

Jootmine
Arduino
STM32 nucleo

PROGRAMMEERIMINE

Python
C
Matlab

TÖÖKOGEMUS

NEPTUNE FIRST | MEHAANIKAINSENER

Aprill 2022 - ...

- Tiimiga ehitame andurriba Trimemory, mis võimaldab purjeka purjele pannes teada saada täpse purje kuju ja seega optimeerida purje trimmi.
- Projekteerin **Solidworks** tarkvara abil detaile ja valmistan need **3D printimise** teel.
- Optimeerin seadme **tootmisprotsessi**.
- Kohandan seadme disaini, et vähendada tootmiskulusid ja muuta seade vastupidavamaks.

MILREM ROBOTICS | MEHAANIKAINSENER

Juuli 2022

- Projekteerin **Solidworks** tarkvara abil THeMIS platvormile ühilduvat Tethered Follow-Me juhtimissüsteemi.
- Prototüübi jaoks vajalikud detailid valmistasin **3D printimise** teel.
- Valisin vajalikud ostutooted, et vähendada eridetallide valmistamise vajadust.
- Monteerin kokku lõpliku toote ja paigaldasin selle THeMISele.
- **Testisin** koos teiste projekti tiimi liikmetega valminud prototüüpi ja muutsin disaini vastavalt vajadusele.

KITMAN THULEMA | PROJEKTEERIJA

Juuni 2022

- Disainerite jooniste alusel koostas **Solid Edge** tarkvara abil tootmisesse minevate **lehtmetailist** ja **puidust** toodete mudelid ja joonised.
- Valisin **materjale** ja **tootmisprotsesse** lähtuvalt kliendi nõuetest tootele.
- Vastutasin **3D printeri** töökorras olemise ja sellega detailide printimise eest.

PROJEKTID

ELEKTRIRULA | ISIKLIK PROJEKT

2021 - 2022

- Alustasin projektiga, sest tahtsin luua elektrirula, millega saab sõita ilma kiiruse juhtimise pulti käes hoidmata.
- Kiiruse kontrollimise jaoks saadakse andmed **pingesensoritest** (strain gauge), mis on paigutatud rula trukkidele.
- Mootori kiiruse reguleerimise jaoks kasutasin **Arduinot**, mis saab andmed sensoritelt ja väljastab vajaliku PWM signaali.

AUTONOOMNE PAAT | ROBOTIKLUBI PROJEKT

2022

- Grupitööna disainisime ja ehitasime paadi, mis peab läbima etteantud rada võimalikult kiiresti.
- Paadi kere ja kõikide osade ühenduslülid on modelleeritud **Solidworksis** ja **3D prinditud**.
- Paadi elektroonika süsteemide kontrollimiseks kasutasime **STM32 nucleo f303k8**, mis on programmeeritud **C keeles**.
- Sensoritena on kasutusel **IR sensorid**, millega saab mõõta kaugust mingist objektist ja selle abil arvutada paadi optimaalse sõiduteekonna.