



## 胡桂瑞

目前正在找工作 18565684186 ruixuekk@163.com  
男 37 岁 (1984/06/16) 现居住深圳 14 年工作经验

### 最近工作

职位: 项目经理  
公司: 深圳市大象机器人科技有限公司  
行业: 机器人/工业自动化

### 最高学历/学位

专业: 软件工程  
学校: 江西省师范大学  
学历/学位: 本科

### 个人信息

手机号: 18565684186 户口/国籍: 北京/中国

目前年收入 30 万元 (包含基本工资、补贴、奖金、股权收益等)

### 求职意向

个人标签: 机器人项目经理  
期望薪资: 25000-30000 元/月 地点: 深圳  
职能/职位: 项目经理 行业: 机器人/工业自动化  
到岗时间: 一个月 工作类型: 全职

工作技能: 项目管理: 熟悉非标自动化行业项目管理流程; 从需求-方案-设计-加工采购-装配调试-项目验收几个方面全程参与并把控, 制定项目实施计划, 严格把控各个里程碑节点, 在大象机器人工作期间, 完成了包括深圳法雷奥、上海法雷奥、迪卡依体系、深圳埃森哲等多个项目落地; 按时按量的完成客户要求。可以熟练应用甘特图, 时间线, 思维导图等项目管理工具; 已报考 12 月考试的 PMP 班, 在系统的学习项目管理技能。

专业技能 (电气): 可以熟练使用欧姆龙、西门子、松下、三菱等中小型 PLC; 熟练各种步进和伺服的运动控制; 熟悉 CoDesys 平台 PLC 使用及编程 (汇川、施耐德、倍福), 了解 can、EtherCAT 等总线的应用; 熟练使用欧姆龙、西门子、维纶通、proface 等品牌 HMI 产品; 可以独立完成爱普生, 雅马哈, 三菱, kuka, UR 等品牌 4 轴或 6 轴机器人应有及编程; 熟练是由 AUTOCAD 软件绘制电气原理图; 熟悉了解各种传感器的原理以及选型。熟悉基恩士, 康耐视, 以及国产的多个工业视觉产品, 在多个项目中使用过包括瑕疵检测, 有无检测, 取料定位, 上下视觉的贴标定位以及产品型号判断等应用; 熟悉机器人配合视觉的标定原理和使用方

法。对机器视觉，计算机视觉，机器学习有一定的了解。

## 工作经验

### 2018/6-至今 项目经理

深圳市大象机器人科技有限公司 [3 年 3 个月]

机器人/工业自动化/机械设备制造 |50-100 人|中美合资公司

工作描述： 项目经理：1、公司项目部门人员管理，制定项目相关文档，规范项目管理流程；  
2、从需求-方案-设计-加工采购-装配调试-项目验收几个方面全程参与并把控，制定项目实施计划，组织项目方案研讨，严格把控各个里程碑节点，确保按时按量完成项目；  
3、产品需求调研，从客户需求中发现机会，深入行业充分了解需求，确定公司新产品研发方向；  
4、行业应用解决方案，从客户需求出发，深入行业应用，确定研发方向后制定研发方案，并组织相关人员进行开发工作；

### 2017/3-2018/6 电气工程师/电气主管/项目经理

深圳市泰洛斯自动化科技有限公司 [1 年 3 个月]

仪器仪表/工业自动化|少于 50 人|民营企业

工作描述： 电气部主管：负责公司所有项目电气部分的设计或者协调安排工作；  
项目经理：期间做为项目经理带领团队完成昌硕苹果项目打样工作；  
主要客户为富士康，昌硕，世硕等，主要应用于苹果手机组装测试产品；

### 2016/4-2017/3 自动控制工程师/技术员|设计

深圳镭恩特自动化技术有限公司 [0 年 11 个月]

仪器仪表/工业自动化|少于 50 人|民营企业

工作描述： 电气工程师：从事非标自动化电气工作；  
主要客户为深圳法雷奥、广州法雷奥以及深圳豪恩；

### 2007/11-2015/6 研发、实施、售后|技术服务部

北京航天数控系统有限公司 [7 年 7 个月]

仪器仪表/工业自动化|150-500 人|国企

工作描述： 1、车床、铣床、加工中心各种 CNC 设备的标准 PLC 以及其它非标准 PLC 程序编写；  
2、新设备联机调试，设计电气强电，熟悉各种伺服和变频器设置及操作；  
3、适应出差，现场发现问题解决问题能力强；

## 项目经验

2018/6-2018/8      **深圳法雷奥空调面板测试工作站**

所属公司：      深圳市大象机器人科技有限公司

项目描述：      旧产线升级改造，使用大象协作机器人 E5 完成测试工作站的自动上料，测试，下料等工作。

责任描述：      本人负责该改造项目整体方案设计和规划，并完成协作机器人程序调试工作；

2018/8-2019/1      **慈溪力玄激光切管机自动下料装筐（2 套）**

所属公司：      深圳市大象机器人科技有限公司

项目描述：      对激光切管机切割后的成品料、废料、料头料尾进行分拣，并把成品料下料到周转筐；2 套设备，一套采用康耐视视觉，一套采用传统机械方式；都很好的达到满足了相关功能需求；

责任描述：      本人做为项目经理全程参与并把控整个项目进度，制定项目实施计划，组织项目方案研讨，严格把控各个里程碑节点，确保按时按量完成项目；

2019/3-2019/5      **上海法雷奥方向盘操作杆自动测试系统**

所属公司：      深圳市大象机器人科技有限公司

项目描述：      通过两台 3KG 负载协作机器人，根据测试流程，完成对应的操作工作，与现有测试设备走 CAN 总线通讯；

责任描述：      本人做为项目经理全程参与并把控整个项目进度，制定项目实施计划，组织项目方案研讨，严格把控各个里程碑节点，确保按时按量完成项目；

2019/6-2019/10      **上海法雷奥注塑机自动下料、贴膜、检测、装箱设备**

所属公司：      深圳市大象机器人科技有限公司

项目描述：      该设备兼容 3 种产品，1、产品 1 从注塑机出来和后 SCARA 机器人贴膜以及检测、协作机器人下料分拣和装箱；2、产品 2 和 3 从注塑机出来后协作机器人减胶口后装箱；

该设备配有周转箱自动上料机，tray 和隔板自动上料机，大象机器人，雅马哈 scara 机器人，基恩士视觉，剪胶口系统，飞达供料机等；

责任描述：      本人做为项目经理全程参与并把控整个项目进度，制定项目实施计划，组织项目方案研讨，严格把控各个里程碑节点，确保按时按量完成项目；

2019/8-2019/12      **深圳埃森哲迎宾绘画机器人、VR 远程垃圾分拣机器人、模具智能检测机器人等项目**

所属公司：      深圳市大象机器人科技有限公司

项目描述：      1、平板电脑拍摄人图片后做漫画效果，然后二值化线条画处理，机器人画出对应漫画；

2、VR 手柄远程操控机器人完成手动垃圾分拣操作；

3、机器人末端安装智能视觉，对模具进行检测，对注塑工艺中常见的故障问题检测并发出报警；

责任描述：      本人做为项目经理全程参与并把控整个项目进度，制定项目实施计划，组织项目方案研讨，严格把控各个里程碑节点，确保按时按量完成项目；

2020/6-2020/11      **4S 店喷涂机器人项目**

所属公司： 深圳市大象机器人科技有限公司

项目描述： 该项目从 4 月份开始调研，经历 2 个月调研时间公司决定启动该项目研发，至 11 月份，共经历 2 代原型机，4S 店钣喷中心测试一个月，并获得大众集团认可；

责任描述： 本人做为项目经理不仅全程参与并把控整个项目进度，制定项目实施计划，组织项目方案研讨，而且完成了两代原型机方案的设计，包括喷涂工艺、机器人轨迹方案等；

## 以下为以前公司项目

### 2017/8-2017/10 富士康法拉利上下料机

所属公司： 深圳市泰洛斯自动化科技有限公司

项目描述： 富士康法拉利上下料机，SMEMA 协议对接前后接驳台，将流水线上治具中的产品移栽到 tray 盘中，同时做好 tray 盘的上下料，以及治具下料工作，此项目采用松下 PF-XH6 轴控制方案。

责任描述： 前期规划，电气 BOM，软体编写，现场调试；

### 2016/9-2017/1 法雷奥 DPCA 自动组装机

所属公司： 深圳镭恩特自动化技术有限公司

项目描述： 此项目分为四个部分，本人负责两个自动上料机以及一个 10 工位转盘机部分，详情如下：  
10 工位转盘：功能为滚轮组装，共十个工位，还有个雅马哈四轴机器人，点位在两百左右，上料机，实现三组吸塑盘的自动换盘，库卡六轴机器人自动取料，自动上料，点位也在一百多个点；此项目才有 OMRON 方案。  
四台设备通过以太网通讯链接

责任描述： 前期规划，电气 BOM，软体编写，现场调试；

### 2016/6-2016/8 深圳豪恩摄像头检测项目

所属公司： 深圳镭恩特自动化技术有限公司

项目描述： 此项目为汽车后置摄像头自动化检测设备线，详情如下：  
分四个测试位测试，第一工位测试内容为分辨率、中心度及工作电流测试；第二工位为低照度灰阶等级测试，第三工位为色彩测试，第四工位为尘点测试，PLC 通过 hostlink 与上位机通讯。  
设备实现单个操作工在人工位取放产品就可以实现整个设备的自动化检测。

责任描述： 前期规划，电气 BOM，软体编写，现场调试；

### 2016/5-2016/6 法雷奥 inhbtor 二合一检测设备

所属公司： 深圳镭恩特自动化技术有限公司

项目描述： 两台注塑机出来的半成品，通过履带传送到中间工作台，用雅马哈四轴机器人吸住后放入导通测试机测试，测试后继续移动到基恩士相机位置，通过相机检测是否有包胶情况，OK 品放入成品传送带，ng 品放入 ng 盒中；

责任描述： 前期规划，电气 BOM，软体编写，现场调试；