

	宗卫佳
	电话: +8617849990168 电子邮箱: zongweijia2018@gmail.com
	地址: 南京航空航天大学明故宫校区, 江苏省南京市秦淮区御道街 29 号
基本信息	性 别: 女 出生地: 浙江省 生日: 1990 年 12 月 27 日 毕业院校: 南京航空航天大学 专 业: 机械设计及理论 学历: 博士 (在读)
教育背景	2019-2020 英国剑桥大学, 动物学院 联合培养博士 生物力学, 黏附动物的小空间应对机制的研究 2016-2020 南京航空航天大学, 机电学院 博士 机械设计及理论, 动物生物力学及仿生设计 2013-2016 南京航空航天大学, 机电学院 硕士 机械设计及理论, 工业设计工程 2009-2013 南京航空航天大学, 机电学院 本科 机械设计及理论, 工业设计, 平均绩点: 4.1
所获奖励	2016-2020, 南航博士生学业奖学金, 南京航空航天大学, 全额奖学金; 2019.7, "飞鲨杯" 第五届中国研究生未来飞行器设计大赛, 中国学位与研究生教育发展中心, 三等奖; 2018.11, 第七届 "天宫杯" 研究生创新实验竞赛, 南京航空航天大学, 优胜奖; 2016.10, 中国航天科技杯航天器创新设计大赛, 中国航天科工集团公司, 一等奖。
发表论文	Weijia Zong , Zhouyi Wang, Qiang Xing, et al. The Method of Multi-camera Layout in Motion Capture System for Diverse Small Animals. (2018). <i>Applied Sciences</i> , 8(9):1562. (SCI) (一作) Zhouyi Wang, Weijia Zong , Bingcheng Wang, Zhendong Dai, et al. The marking technology in motion capture for the complex locomotor behavior of flexible small animals (<i>Gekko gekko</i>). (2019). <i>Asian Herpetological Research</i> . (SCI) (共同一作) Zhouyi Wang, Liuwei Wang, Weijia Zong , et al. How does gecko avoid overturning and rolling when challenged with inclines? (2019.10, <i>under review</i>) Weijia Zong , Zhouyi Wang, Bingcheng Wang, Zhendong Dai, et al. Flexibility of limb motion and invariance of foot motion of Gecko. (2020). <i>Bioinspiration& Biomimetics</i> . (SCI) (在投) Xiaofei Jin, Hao Wang, Weijia Zong , et al. Research status of obstacle avoidance technologies for autonomous mobile robots. (2018). <i>Transducer and Microsystem Technologies</i> , 37(5): 12-16. (GCJC) Hongyan Xue, Weijia Zong , et al. The meanings and methods of "regional studies" of Chinese contempo rary art Yunnan's contemporary art as an example of research. (2015). <i>JOURNAL OF INVESTIGATIVE MEDICINE</i> , 63(8): S37-S37. (SCI) Hongyan Xue, Weijia Zong , et al. The book "Yunnan Contemporary Art Research" and the textbook "Bilingual Textbook of Industrial Design History (Ministry of Industry and Information Technology)". (Participated in the compilation work from 2014 to 2016)
申请专利	1. 戴振东, 宗卫佳 等. 适应空间站微重力环境中复杂狭小空间的仿生爬壁机器人. (2018.3). 实用新型专利: 201810191285.X; 发明专利: 201810191285.X;

	<p>2. 王周义, 戴振东, 陆晓波, 宗卫佳。一种仿生机器人。发明专利: 201710890654.X;</p> <p>3. 戴振东, 陈光明, 陆明月, 宗卫佳。一种液压驱动柔性仿壁虎脚趾的制备方法。(2018.10)。发明专利: 201811246933.3;</p> <p>4. 王周义, 宗卫佳等。一种被动自适黏附-主动快速脱附的仿生黏附末端效应器。(发明专利在申);</p> <p>5. 宗卫佳, 胡伟峰。MP3 播放器 (ZWJ1)。外观专利: 201130359526.6</p>
个人技能	<p>英语: 大学生英语—六级; 雅思—6.5; 普通话: 一级乙等;</p> <p>计算机: 江苏省计算机贰级 (C++) 优秀; Photoshop、Illustrator、Rhino 3D、KeyShot、Pro/e、Solidworks、3D MAX、Auto-CAD、Premiere 等软件。</p>
社会实践 校园经历	<p>苏州优点优唯医疗科技有限公司, 工业设计师 (2014 - 2016)</p> <p>1、产品设计的整体流程: 设计规划、市场调研、创意设计、3D 建模渲染、产品工程模型设计 (与工程师对接, 模型反求)、样机制作、产品改良、生产加工; 2、医院病区项目的整体解决方案设计; 3、平面设计及产品的贴花纹饰设计;</p> <p>A.O.史密斯热水器公司, CI 项目组实习生 (2013.05-2013.08)</p> <p>1、平面设计 (宣传海报、宣传邮件、宣传口号等); 2、CI 活动策划; 3、文案数据整理等;</p> <p>南航中智设计公司 工业设计师 (2011.11-2013.09)</p> <p>1、产品外观设计; 2、企业 CI 设计; 3、有轨电车系统设计;</p> <p>校园工作:</p> <p>2009.10-2011.9 南航新闻电视台新闻记者, 采访、现场记录、编写新闻稿;</p> <p>2009.9-2012.6 机电学院中心组学习部副部长以及班级学习委员, 组织院学习活动、调动学习热情;</p>
项目经历	<p>2016-2019 国家自然科学基金“固体与刚毛结构耦合粘附的仿生机理及仿生基础”项目, 参与者。</p> <p>2016-2018 与国家创新局合作的“仿生黏合剂材料和空间环境中的捕获机制”项目, 参与者。</p> <p>2016-2019 载人航天领域预先研究项目“天宫梦天维修单元 I 研究”, 主要参与者。</p> <p>2016-2020 与中国上海 805 航天科技研究所合作的“仿生壁虎爬壁机器人研制”项目, 主要参与者。</p>
自我评价	<p>设计的目的就是让人们的生活更美好! 相信没有最好, 只有更好!</p> <p>设计是为人服务的, 要做好设计首先要学会做人, 因而在为人处世上, 始终坚持因人而异、以人为本的原则。</p> <p>在工作学习中, 遵循不浮躁、不急功近利、不轻言放弃的原则。团队协作意识强, 有上进心, 积极进取; 具有强烈的创新意识, 敢于挑战和面对困难。</p> <p>个人爱好广泛, 喜欢设计、书法、绘画、阅读、音乐等。</p>