# 作品集

# 目录

| <b>—</b> : | RoboMaster 超级对抗赛空中机器人(结构设计)(飞控调试)   | 1      |
|------------|---|--------|
| =:         | RoboMaster 麦轮步兵机器人(结构设计)  | 2      |
| 三:<br>发)   | "智在飞行"自主飞行器比赛用机+两栖无人机项目机(结构设计)(嵌入式开(实用新型专利)   |        |
| 四:         | 3d 打印固定翼航模设计(结构设计)(气动仿真)  | 3      |
| 五:         | 仿 dji 悟 3 可抬升无人机(结构设计)(嵌入式开发)   | 4      |
| 六:         | stm32 红外线巡线小车(嵌入式开发)  | 4      |
| 七:         | "鲸鲨"竞速穿越机外观设计(工业概念设计)   | 5      |
|            | 深圳技术大学 23 届录取通知书"To you,To youth"特色背包设计(工业概念<br>-)  |        |
|            | 组织举办深圳技术大学 RoboMaster 悍匠战队第一届"萝卜杯"校内赛(统筹组(linux 开发)   |        |
| +:         | 自组 3d 打印机(综合技术栈)  | 8      |
| +-         | -: 跨介质陆海空三栖无人机(发明专利)  | 9      |
| Faul       | E: A CAN Bus Based Monitoring System for Elevator Bottoming and Overrun<br>ts(2025 International Conference on Equipment Intelligent Operation and<br>ntenance (ICEIOM))【第四作者】(论文)1 | $\cap$ |
| iviali     |   | ٠.     |

# 一: RoboMaster 超级对抗赛空中机器人(结构设计)(飞控调试)

项目介绍: 24 赛季登场无人机, 24 寸大型无人机, 配备可实现高频发射的两轴云台, 在比赛中较为稳定的运行, 没有炸鸡, 也有一场三杀的战绩。

工作内容: 1 统筹整体项目进程; 2 负责整体机械结构的设计; 3 飞控系统的调试;

涉及技术内容: solidworks 机械结构设计,材料力学分析,结构有限元分析,无人

#### 机控制原理与飞控调试。

获得奖项:第二十三届 RoboMaster 超级对抗赛兵种竞技奖二等奖









### 二: RoboMaster 麦轮步兵机器人(结构设计)

项目介绍: 24 赛季登场步兵机器人,配备可实现全向移动与跨越复杂地形能力的

底盘,实现高射频的两轴云台。

工作内容: 1负责整体机械结构设计;

涉及技术内容: solidworks 机械结构设计, 材料力学分析, 结构有限元分析

获得奖项:第二十三届 RoboMaster 超级对抗赛兵种竞技奖二等奖

第二十三届 RoboMaster 高校联盟赛步兵对抗赛一等奖(广东站)





#### 三: "智在飞行"自主飞行器比赛用机+两栖无人机项目机(结构设

#### 计)(嵌入式开发)(实用新型专利)

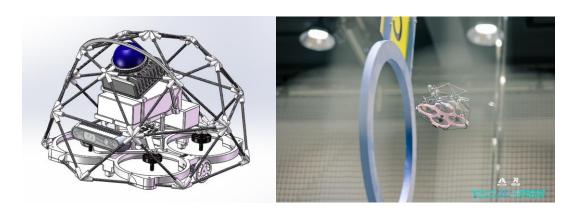
项目介绍:配备鸟笼状桨保的自主穿圈无人机,在约莫四五米的高度炸鸡电脑和机架没有受损证明桨保性能还是 ok 的。

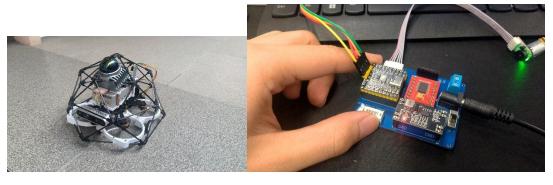
工作内容: 1负责整体机械结构设计; 2px4 飞控调试, 嵌入式开发。

涉及技术内容: solidworks 机械结构设计,材料力学分析,结构有限元分析,无人机控制原理与飞控调试,px4 开源飞控地面站调试,clion(stm32)嵌入式开发(闭环控制底盘),stm32CubeMxHAL 库开发,stm32Cubemonitor 调试,硬件设计。

获得奖项:"智在飞翔"第十一届无人飞行器智能感知技术竞赛【国三等奖】

获得专利:该构型已申请实用新型专利





# 四: 3d 打印固定翼航模设计(结构设计)(气动仿真)

工作内容: 1负责整体机械结构设计; 2px4 飞控调试, 气动仿真

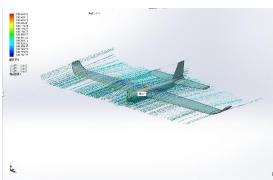
涉及技术内容: solidworks 机械结构设计, 材料力学分析, 结构有限元分析, 无人

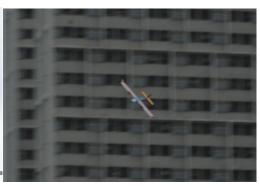
机控制原理与飞控调试,px4 开源飞控地面站调试,xflr5 翼型选择,profili2 气动仿真。

获得奖项: 暂无









五: 仿 dji 悟 3 可抬升无人机 (结构设计) (嵌入式开发)

工作内容: 1负责整体机械结构设计; 2px4 飞控调试, 气动仿真

涉及技术内容: solidworks 机械结构设计,材料力学分析,结构有限元分析,无人机控制原理与飞控调试,px4 开源飞控地面站调试。

获得奖项: 暂无(主要用于比赛飞手考核使用)





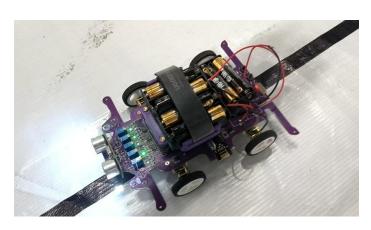
六: stm32 红外线巡线小车(嵌入式开发)

工作内容: 1硬件电路设计; 2嵌入式开发

涉及技术内容: keil 嵌入式开发, clion 嵌入式开发, 标准库开发, 嘉立创 eda 硬

件电路设计

获得奖项: 作为课程设计

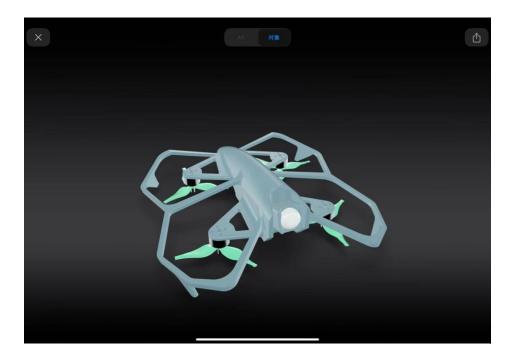


七:"鲸鲨"竞速穿越机外观设计(工业概念设计)

工作内容: 1负责整体机械结构设计;

涉及技术内容: Shapr3d 软件进行机械设计(ipad 平板端 3d 设计软件)

获得奖项: 暂无



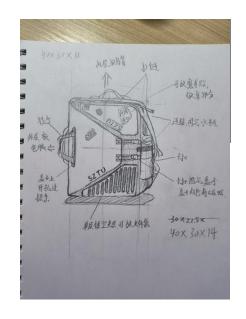


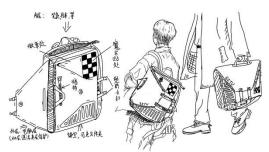
八:深圳技术大学 23 届录取通知书"To you, To youth"特色背包设计(工业概念设计)

项目介绍:独立设计一款双肩包出来,从概念设计,到打样,到修改,到量产的全过程,学习到了产品开发的流程。

工作内容: 背包整体设计, 打样, 修改

涉及技术内容: 工业设计







详情链接: https://mp.weixin.qq.com/s/6\_6UgRvRYk1ffxpJlygbPQ

九:组织举办深圳技术大学 RoboMaster 悍匠战队第一届"萝卜杯"校内赛(统筹组织)(linux 开发)





项目介绍:由四到五人组成小组,包含机械,硬件,电控三个技术方向,使用赛事方提供的物料设计并制作一台机器人,完成夹取"萝卜"运送到己方"萝卜坑"的任务,通过统计萝卜数量与种类计算分数判定胜负,比赛限时七分钟,第一人称视角具有良好的对抗性与观赏性。

工作内容: 组织并统筹赛事, 制定规则与制作裁判系统与场地道具。

项目特色: 使用香橙派 linux 开发板与 usb 摄像头设计制作了内网图传系统, 具有第一

人称视角

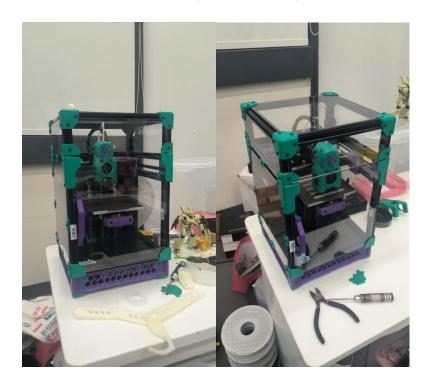
观看链接:

https://www.bilibili.com/video/BV18WkyYWE3A/?spm\_id\_from=333.1387.upload.video\_

#### card.click&vd\_source=419e6f1e58f28f3e6c1440e91343931b

推文链接: https://mp.weixin.qq.com/s/VVrbAitFDj3e7T8OxCqAKg

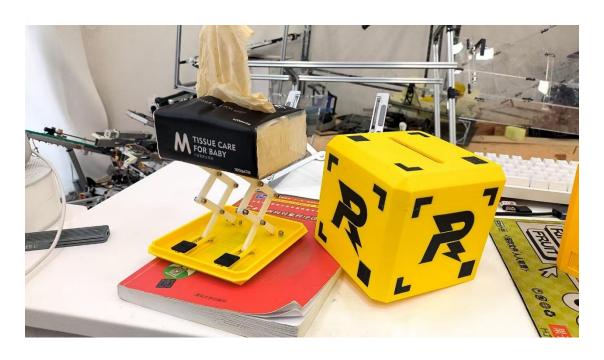
# 十: 自组 3d 打印机 (综合技术栈)



项目介绍: 3d 打印机爱好者, 乐于设计并制作各种 3d 打印用品或者调试 3d 打印机

工作内容:结构组装,开源 klipper 操作系统配置,上下位机通讯配置,电器连接,物资购买,切片软件使用。





详情链接: https://makerworld.com/zh/models/505281#profileId-420953

# 十一: 跨介质陆海空三栖无人机(发明专利)

项目介绍:设计了桨叶倾转机构,可以实现推力的矢量变换,实现从空中飞行到地面 矢量推进前进,或者深入水中,通过旋翼的单向轴承减速机构实现力矩输出变换,从 而达到在不同密度流体下运行的效果(该方法参照同济大学同济飞机论文)

获得专利: 该构型已申请发明专利



十二: A CAN Bus Based Monitoring System for Elevator Bottoming and Overrun Faults (2025 International Conference on Equipment Intelligent Operation and Maintenance (ICEIOM)) 【第四作者】(论文)

详情链接: 基于 CAN 总线的电梯触底超限故障监测系统 2025 年设备智能运维 ICEIOM2025 国际学术会议 - Aconf