个人简历

姓名: 洪俊钦 出生年月: 2003. 6. 19

电话: 19530902673 **求职意向:** 机械设计/嵌入式

邮箱: 1638658956@qq.com **政治面貌:** 团员

住址: 广东省深圳市 毕业院校: 深圳技术大学

学历: 本科-物联网工程 **毕业时间:** 2026 年 6 月

个人能力

- 熟练使用 solidworks, AotoCAD, fusion360 等主流建模软件,可熟练绘制三维二维零件,有**机械设 计理论基础**。
- 熟悉嵌入式开发,熟练使用 STM32cubeMX, clion, STM32monitor, keil 等软件进行 stm32 c 语言嵌入式开发,有**嵌入式项目经历**。
- 熟练使用 Profili, Xflr5, Flow Simulation 等飞行器仿真软件, 有**航模设计经验**;
- 熟悉各种零件加工方式,**3d 打印,碳纤维板材加工,机加工,钣金工艺**等,对 3d 打印有丰富经验,可以维修各种构型 3d 打印机,也自组过 3d 打印机。
- 具备自主完成工程项目能力,熟悉产品<mark>开发流程,包括</mark>方案制定,结构设计,厂家对接,产品选型,生产加工,量产可行性分析等,有与厂家对接与量产产品的经验。

科创经历

2022 9-2025 6

Robomaster(悍匠战队)

机械组长/项目管理

- 应用技术: Solidworks, Bambu studio, AotoCAD, fusion360等
- 项目描述:根据比赛要求设计机器人: **空中机器人(负责人)**,**步兵机器人(底盘机械设计)** 23 年作 为**机械组长**管理机械加工,24 年作为**项目管理**推进项目进度
- 主要工作:负责设计空中机器人的整体机架与云台结构以及调试空中机器人的飞控系统:根据赛场 工况设计并装配步兵机器人的底盘结构(悬挂与轮组);根据比赛的需求,设计与迭代机器人,使其 获得更加优秀的性能,提高其耐用性;管理机械加工,负责人机械组新人培训,统筹机械进度;管 理比赛进度,管理项目资金等。
- 个人收获:提升了结构设计相关的专业知识水平与实践动手能力;提高了团队协作能力与管理统筹 能力;

2022 10-至今

uava 无人机协会

开发部成员

- 应用技术: Solidworks, clion, cubeMX, profili Xflr5等
- 项目描述:作为开发部与航模部成员参与开发工作,涉及到**四旋翼无人机开发,多形态无人机开 发,固定翼航模开发等**。
- 主要工作:各种多形态无人机开发(陆空两栖无人机),3d打印固定翼航模,主要涉及**机械结构设**

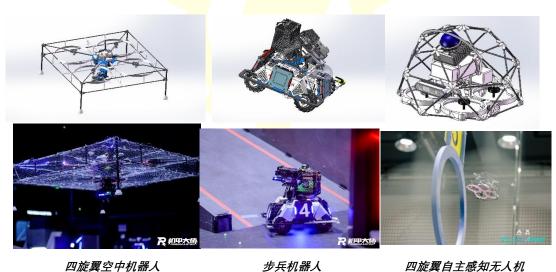
荣誉奖项

- 全国大学生机器人大赛 RoboMaster 机甲大师 2024 高校联盟赛步兵对抗赛【省一等奖】
- 全国大学生机器人大赛 RoboMaster 机甲大师 2023&2024&2025 超级对抗赛全国赛【国三等奖】
- 全国大学生机器人大赛 RoboMaster 机甲大师 2024 空中机器人竞技奖【省二等奖】
- "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】
- 2023 第五届"我的技大背包"设计大赛一等奖【校级】
- 矢量倾转海陆空三栖无人机【发明专利】
- 鸟笼型侦察无人机【实用新型专利】
- A CAN Bus Based Monitoring System for Elevator Bottoming and Overrun Faults【论文第四作者】

自我评价

本人对于新事物充满探索欲,乐于尝试新领域,对机械设计充满热情,对于嵌入式开发也 很有兴趣,有较强的逻辑思考能力,立志要独立开发出优秀的产品;性格上外向,乐观, 抗压能力强,对各种技术栈都有所了解,可以跨部门沟通,富有团队协作精神;

部分作品展示



四旋翼空中机器人

3d 打印固定翼航模



仿 inspire 结构飞手考核无人机



轻木结构航模

作品集链接: github.com/wogehebuge/hjq_introduction

个人博客: wogehebuge.github.io