



郭伟明

求职意向：算法工程师

出生年月：1996.07.27 民族：汉

籍贯：山西省阳泉市

电话：18846422604

邮箱：19S108363@stu.hit.edu.cn

通讯：黑龙江省哈尔滨市南岗区西大直街哈尔滨工业大学

教育背景

2019.09-2021.07 哈尔滨工业大学 机械工程 硕士
• 数值分析 (97)、机器人技术 (92)、数字图像处理 (83.5) 等
2015.09-2019.06 哈尔滨工程大学 机械设计制造及其自动化 本科
2019 年保研至哈尔滨工业大学

项目实践

[哈尔滨工程大学 2015.9-2019.7]

2016.10, 参加了“第七届国际仿人机器人大赛”，并获得一等奖；2017 年 12 月参加“第八届国际仿人机器人大赛”获一等奖一项

- 作为队员负责 17 自由度人形机器人整体结构设计以及动画制作。

2017.03, 参加了“2017 黑龙江省大学生工程综合能力训练竞赛”获一等奖 队长

- 作为队长负责电动避障无碳小车传动系统设计以及控制电路板设计。

2018.05, 参加“黑龙江省机械创新设计大赛”获一等奖 .队长

- 作为队长负责果实采摘设备结构设计以及说明书撰写。

2018.08, 在武汉参加第七届全国海洋航行器设计与制作大赛，并获全国特等奖

- 负责船体水阻仿真，减阻结构设计,ppt 制作以及答辩。

[哈尔滨工业大学-2019.7-2021.7]

1.研究课题：水下机械臂视觉控制系统设计

- 课题内容包括并联机器人运动学分析及控制、水下图像处理、目标跟踪以及目标检测、电机控制 (dynamixel、ros)

学生工作

2017.09-2019.07 机电系科技导航员

- 作为讲师被邀举办三维建模教学讲座 (200 人)、担任校赛评委等。

荣誉奖项

奖学金：研究生二等奖学金、工信部奖学金一等奖（本科）、工信部创业奖学金二等奖（本科）、社会龙港一等奖学金（本科）

专业技能

1. 熟练使用 solidworks、autocad 等机械制图软件（2016 年获得 CAD 工程师高级证书）
2. 研究生内容为 ros 系统架构应用以及机械臂运动规划相关知识，图像处理，了解 python 语言（毕设课题底层均用 python 编写）。

自我评价

性格开朗，爱好看书以及 DIY，喜欢爬山和旅游，比较能吃苦，为人做事比较信奉脚踏实地，理想主义者。

个人日常 blog: <https://www.xiaomuh.cn/>

