



高得胜

电话: 13694605219 | 邮箱: gaodesheng0526@163.com
性别: 男 | 籍贯: 黑龙江省七台河市 | 民族: 汉族 | 政治面貌: 中共党员



教育经历

哈尔滨工业大学 机械电子工程 硕士	2019.08 - 2021.07
黑龙江八一农垦大学 机械设计制造及其自动化 本科	2013.09 - 2017.07

科研项目 and 实习经历

气动双关节弹跳腿跳跃稳定性研究 (国家自然科学基金) 主要参与	2019.08 - 2021.04
---------------------------------	-------------------

- 通过对跳跃运动所需结构和动力分析, 设计气动双关节弹跳腿结构, 确定各部分尺寸参数, 使用Solidworks绘制三维模型;
- 通过Matlab/Simulink和Adams进行运动学和动力学仿真, 验证所确定的结构和各部分尺寸参数能够满足设计要求;
- 加工和购买跳跃机器人的各部分零件, 组装跳跃机器人, 设计控制电路图和气动接管图, 完成电气柜的连线, 搭建实验平台;
- 运用工控机控制跳跃机器人进行跳跃, 对比仿真数据和实验所得真实数据, 不断调试, 改善跳跃机器人的稳定性, 使其能够实现规定的跳远距离并平稳着地。

伸缩腿式气动单足机器人仿生跳跃机理及控制方法研究项目 (国家自然科学基金) 主要参与	2019.07 - 2020.06
--	-------------------

- 对设计结构部分非标零件进行替换, 减少加工成本, 使用Solidworks制作伸缩腿式气动单足机器人运动仿真动画;
- 对红外线距离传感器和气压传感器进行标定, 运用Matlab拟合出适用于本实验的转换函数, 进行实验平台搭建和电气柜布线;
- 使用工控机和数据采集卡采集实验数据, 导入Matlab中绘制实验数据图像, 并于仿真数据进行比对, 得出实验结论。

气动机械手运动摩擦力计算和精确定位研究 主要参与	2019.07 - 2020.01
--------------------------	-------------------

- 对位移传感器和气压传感器进行标定, 用Matlab分别拟合出适用于本实验台的位移传感器的位移转换函数和气压传感器的气压转换函数;
- 计算气缸各位置最大静摩擦力, 使用工控机和数据采集卡进行C语言编程, 控制比例换向阀阀口的大小, 求出气缸在各位置开始运动时气缸两腔最大压力差, 进行数学计算得出气缸运动各位置的最大静摩擦力;
- 采用能量法和PD算法, 控制气缸两腔气体能量达到所定目标值, 实现气缸的精确定位, 定位精度可高达0.2mm。

中国第一汽车集团有限公司 参观实习	2016.10 - 2016.11
-------------------	-------------------

- 参观了中国第一汽车公司的解放卡车分公司、第一铸造厂、第二铸造厂、铸模厂、变速箱齿轮制造智能工厂。
- 参观并尽力了解到各个厂的组织机构、机械机构的工作原理及典型部件的装配工艺过程、典型零件的结构和机械加工过程、零件的工艺装备及典型零件毛坯制造工艺及热处理工艺。

社团和组织经历

2020届硕士研究生本科生毕业证书颁授仪式 志愿者	2020.07
---------------------------	---------

- 搬运罗马柱, 并不断向罗马柱中补充毕业卷轴, 在中场休息时为校领导和各院系老师提供水、湿毛巾和消毒液。活动结束后获得院党委书记和校领导的表扬。

技能/证书及其他

- 技能: Visio、Solidworks、UG、CAD、C语言、Simulink、FluidSIM、Adams、Ansys Workbench
- 证书/执照: 驾驶证C1
- 语言: 英语 (CET-4) 具备英文文献阅读能力, 论文撰写能力
- 兴趣爱好: 篮球, 跑步, 中国象棋

个人总结

专业基础扎实, 学习和工作态度端正, 注重团队协作, 具有良好的凝聚力。