

曹张巍

硕士

出生年月：1995年04月

性别：男

籍贯：河北省邯郸市

电话：188-0402-1402

邮箱：caozhangwei@sia.cn

毕业时间：2021年06月



实习与教育经历（机器人学国家重点实验室—航空动力装备振动及控制教育部重点实验室）

■ 2018.09--至今	硕士（联合培养）	东北大学—沈自所（空间自动化技术研究室）	机械工程
■ 2020.04--2020.07	实习	深圳迈瑞生物医疗电子股份有限公司	机械开发工程师
■ 2018.04--2018.08	实习	中国科学院沈阳自动化研究所	模态测试与仿真
■ 2013.09--2017.06	本科	长春工业大学	机械工程

专业技能

- 深圳迈瑞实习期间，掌握机加、注塑、压铸、钣金类零件基本设计方法，以及工艺；掌握 EMC（含 ESD）设计方法，如屏蔽罩、屏蔽簧片、导电泡棉等元器件的使用；
- 通过 CET-6（519 分），具有良好的听说能力，能够熟练查阅和阅读相关英文资料；
- 掌握一般的运动学、动力学模型建立的理论方法以及仿真手段，熟练使用 Matlab 进行数据处理和分析，Creo、SolidWorks、AutoCAD 等设计工具，使用 Adams 进行刚体动力学分析，使用 ANSYS、Hypermesh 等进行有限元分析，使用 EDEM 进行离散元分析；熟练使用 Office、Visio 等绘图和数据处理软件；
- 掌握振动与冲击测试方法，获北京东方振动噪声和技术研究所“振动和噪声高级研修班”优秀结业证书；
- 通过国家计算机二级考试（C 语言），自学 Python 编程语言；

项目经历与成果

参与项目（研究生）

- 临近空间浮空器有效载荷可复用着陆回收缓冲装置研究—核心研发（负责人） 中科院先导专项（A 类）
针对以往着陆器使用蜂窝铝等材料实现缓冲、不可重复使用的缺陷，研制针对浮空器有效载荷的可以重复使用的着陆缓冲装置，一来降低发射任务成本，二来缩短发射反应时间，更加方便使用。
- 基于啄木鸟啄击动态调节机理的星球仿生采样机器人研究—助理研发（成员） 国家自然科学基金项目
啄木鸟具有高频、高速、高冲击啄击能力，通过头部主被动减振和身体协调，受此启发，针对星球探测任务中对硬质岩土自主采样需求，拟研制仿啄木鸟舌骨动态调节机理、可抑制啄击振动冲击的新型啄取采样机构。
- XX 型抗冲击结构—核心研发（负责人） 国防科技创新特区项目
研制一种针对某小型设备野外空投的全方位冲击防护装置，保证有效载荷受到的冲击 g 值在允许范围内。
- 啄木鸟头部的减振机理及仿生抗冲击结构研究—助理研发（成员） 国防科技创新特区项目
高精度电子元件、设备等在受到冲击时，若防护不当则可能因受到冲击而损坏。为解决冲击与振动带来的诸多负面影响，满足冲击防护的高要求，通过对啄木鸟头部减振机理进行深入研究，研制一种高效的抗冲击结构。
- XX 型彩超研发—助理研发（成员） 深圳迈瑞生物医疗电子股份有限公司医学影像事业部
负责部分：（1）对 XX 型彩超设备（今年年末发布）主机箱快拆结构进行受力分析和优化，主要工作包括数学模型建立、MATLAB 受力分析和优化；（2）建立尺寸链，分析计算主机箱板卡插入模板插槽深度等。

发明专利（研究生）

- 一种可重复使用的腿式着陆回收缓冲装置，在审，专利号：CN110844125A

学生竞赛（大二，大三）

- 2016 年吉林省数学建模大赛三等奖
- 2015 年长春工业大学机械创新大赛一等奖
- 2014-2015 参加“大学生创新创业训练计划”项目—国家级

该项目为：纯电动汽车制动踏板行程模拟器结构设计，负责机械结构设计和最终答辩，顺利结题。

综合素质

硕士阶段：

2 次研究生一等奖学金；“第十二届智能机器人与应用国际会议”、“中国机器人学术年会 2019”金牌志愿者。

本科阶段：

4 次获得校一等奖学业奖学金；校三好学生；校文明大学生；毕业设计优秀。