

韦有豪

188-9005-4139 | 2833748802@qq.com

广西 | 南宁市 | 求职意向 (机械类)

湖南农业大学 | 机械电子工程 | 本科 (2016/09~2020/06)



实习经历

- 深圳市大疆百旺科技有限公司 (2020/07—2020/08) 协助工程师分析并解决不良产品结构问题

荣誉奖励

- 第十八届 ROBOCON 全国大学生机器人大赛 一等奖 (国家级)
- 第十七届 ROBOCON 全国大学生机器人大赛 一等奖 (国家级)
- 第十六届 ROBOCON 全国大学生机器人大赛 三等奖 (国家级)
- 第四届 “东方红” 杯全国大学生智能农业装备大赛 一等奖 (国家级)
- 第八届全国大学生机械创新设计大赛 一等奖 (校级)、三等奖 (省级)
- 首届全国大学生人工智能创新设计大赛 优胜奖 (国家级)
- 第八届工程实训大赛 三等奖 (校级)
- 全国大学生电子设计竞赛 优胜奖 (省级)

个人技能

- 能熟练使用 ProE/Creo、Auto CAD 进行机械设计;
- 掌握一定 Solidworks、CATIA 绘图技能、office 办公;
- 三轴数控铣床加工零件 (JDPaint 软件)、3D 打印 (Makerbot);
- 动手能力强、具备吃苦耐劳精神及团队创新意识;
- 对 Ansys 有限元分析有一定了解;

项目竞赛经历 (机械)

● ROBOCON 竞技机器人设计 (2017.10-2019.09)

项目描述:

机器人设计源自 ROBOCON 全国大学生机器人大赛 (超 100 所学校报名参加), 比赛由 ABU 亚洲广播联合会发起并主办; 每年举办一届; 2002 年由中央电视台引入国内并主办国内选拔赛, 2013 年后由共青团中央学校部主办。

2017 年: 设计 1 台能够自动投掷飞盘的机器人, 能使数个飞盘能够准确落在不同着落台上;

2018 年: 设计 2 台机器人, ① 手动机器人, 要求机器人设计成手动或自动控制, 机器人需要具备抓取绣球能力, 并与自动机器人对接传递绣球; ② 自动机器人, 要求设计成全自动, 接收手动机器人传递过来的绣球, 到达指定位置, 将绣球投掷进入指定位置。

2019 年: 设计 2 台机器人, ① 手动机器人采用全向轮运动机构, 携带令牌穿过障碍将令牌转接给机械马, 并且具备投掷道具能力; ② 自动机器人要求采用四足行走设计, 即为机械马, 机械马要求接收手动机器人携带的令牌穿过障碍, 到达指定区域, 爬坡并举起令牌。

个人职责:

担任机械组组长, 根据比赛任务设计能实现特定功能的机械装置, 负责机器人机械结构的设计以及各种零件的生产加工; 管理团队机械组, 主导团队机械组的运作。

● 智能模拟番茄采摘车 (2018.07-2019.01)

项目描述:

项目来源于全国大学生智能农业装备大赛, 该赛事由中国农业机械学会、中国农业工程学会、教育部高等学校农业工程类专业教学指导委员会等共同主办。任务是设计一台番茄采摘机器人在模拟的田垄里进行无障碍行走, 通过模拟的番茄树时对其进行识别, 区分成熟与否, 最后将其采摘。

个人职责:

本人负责机器人设计方案的确立, 作品机械结构的设计、零部件加工以及后续的改进升级工作。

● 全方位辅助停车装置 (2017.11-2018.05)

项目描述:

作品于 2018 年 4 月初设计, 针对汽车停车入位困难的问题而设计, 目的是将汽车抬起, 行进至停车位, 下放达到停车的目的。作品得到了指导老师及诸多老师的认可, 目前在发明专利 (2019.07), 详细介绍于附件中有。

个人职责:

根据汽车停车困难的问题, 设计一套能将汽车抬起、并安全停放入位的一种机械装置, 过程中运用 Proe/CAD 设计软件进行辅助设计并与队友制作出模型。