

基本信息

葛力源

求职意向：机械工程师

出生年月：1996年6月

电话：159-4026-5162

籍贯：山东潍坊

邮箱：Ge_Liyuan@126.com

科研单位：机器人技术与系统国家重点实验室



教育经历

2019.09-2021.07	哈尔滨工业大学 (985、211 高校)	机械工程	硕士 (免试研究生)
2015.09-2019.07	东北大学 (985、211 高校)	机械工程	学士 (前 10%)

机器人竞赛

- 2018 年第十七届 ROBOCON 亚太大学生机器人大赛 (机械部分主要负责人) 国际赛 (越南): 亚军
国内赛: 冠军 一等奖 最佳机械奖

设计并制作两个机器人交接绣球的无动力自锁式机械结构, 实现机器人间行走交接绣球, 缩短比赛用时;

用 ANSYS 对机器人转盘进行应力分析, 并通过分析结果对此结构进行减重优化, 共减重总质量的 25%;

负责比赛机器人总体机械方案的设计, 备赛过程中的方案制定、任务分配、进度推进、难点突破、沟通协调、方案调整, 与其它参赛队进行技术交流。

- 2017 年第十六届 ROBOCON 亚太大学生机器人大赛 (主要负责人) 国际赛 (日本): 最佳工程奖
国内赛: 冠军 一等奖 最佳技术奖

为了适应国际赛飞盘 (国际赛飞盘的硬度和圆度与国内赛不同), 改进机器人发射飞盘的机械结构, 提高了发射器对飞盘的适应能力, 提高飞盘发射的一致性。

负责设计比赛的总体方案, 设计机器人的飞盘发射器, 并通过前期和后期的实验优化发射器的结构和布局。

- 2017 年辽宁省第七届普通高等学校本科大学生机器人竞赛 (12 人团队 队长) 亚军 一等奖
- 2016 年辽宁省第六届普通高等学校本科大学生机器人竞赛 (机械部分主要负责人) 亚军 一等奖

科研经历

- 月球南极四足机器人着陆缓冲/行走机械腿 (独立) 2 个专利 (分别为第二、第三发明人)

基于月球南极物理环境, 针对四足机器人着陆缓冲、行走的需求, 设计四足机器人的机械腿;

用 Adams 和 Matlab 分析设计机械腿在月球南极着陆缓冲和行走时的可靠性, 达到缓冲频率 > 10HZ 时, 载荷峰值滤波 > 50% 的效果。

- 多功能水下六足机器人 (独立) 3 个专利 (第一、第二发明人分别一项)

基于龙虾逆流上溯性和对地形具有较强适应性的特点, 仿生设计水下六足机器人的整体机构;

用 Matlab 和 ANSYS 分析仿龙虾机器人在不同地形、不同水流环境中, 行走时的稳定性;

设计压力补偿式电机密封装置, 解决机器人在水下 3000 米处的关节动密封问题。

学校奖励

2015 年东北大学凤凰奖学金; 2016 年、2017 年、2018 年东北大学一等奖学金 3 次;

2019 年哈尔滨工业大学一等奖学金

2016 年东北大学优秀团员; 2017 年东北大学优秀团员标兵

掌握技能

熟练使用绘图软件: CAXA, Solidworks, AutoCAD

能够使用分析软件: Matlab, ANSYS, Adams

熟练使用制造工具: 雕刻机, 3D 打印, 车床, 钻床, 切割机等

自我评价

具有很强的团队意识和团队协作能力, 有责任感, 有上进心, 有激情。

具有较强的自学能力, 能吃苦; 具有一定的创新意识和成本意识。

喜欢乒乓球、羽毛球等运动; 喜欢阅读历史类书籍。