贺意

性别：男　　出生年月：1996/9　　籍贯：湖南醴陵

联系电话：186-9206-2592　　邮箱：hycmee@163.com　　微信：heyi996641603

联系地址：湖南省长沙市中南大学新校区机电工程学院C411室（410083）

教育背景

2018.09—至今	中南大学	机械工程	硕士　GPA：3.37 / 4.0
2014.09—2018.06	南华大学	机械工程	学士　GPA：3.3 / 4.0

基本技能

- 英语：CET-6 ，CET-4
- 熟悉运动学、轨迹规划，自动控制理论，了解动力学
- 熟练使用**C/C++、CAD、SolidWorks，**了解**Python、ROS、Vrep、Matlab、QT**
- 熟悉数据结构与算法、操作系统、C/C++基础、计算机网络，了解Linux

自修计算机课程

- **C/C++**程序设计语言、数据结构与算法、计算机网络、操作系统、51单片机

自修机器人课程

- 机器人学导论、轨迹规划、运动规划、ROS操作系统

项目实践

- **河南耿力工程设备有限公司　2019.07 - 2020.01　智能喷浆机械臂（产学研项目）**

项目描述：开发**控制软件**来使得喷浆机械臂能够自动化运行。具有三维图像可视化、自动轨迹规划、系统状态监控功能

软件环境：Qt 5.12.6, C++, ZLG函数库

硬件环境：工控机、三一控制器、角度传感器、倾角传感器

角　　色：总负责人、核心开发人员

职责与工作内容：

1) 冗余机械臂逆运动学算法、轨迹规划算法、隧道曲线拟合算法开发
2) 软件系统结构设计
3) 基于**Qt**的上位机和下位机CAN网络通信
4) 基于**Qt**实现三维图像可视化、轨迹自动生成

获奖情况&科研成果

- **硕士期间：**二等奖学金两次，论文”Solving inverse kinematics of shotcrete manipulator based on plane two-link model and trajectory planning”在Journal of Robotics期刊审核
- **本科期间：**中国机器人大赛ROBOCON南方赛区三等奖；机械创新设计大赛**（省级）**优秀奖一项，三维数字化创新设计大赛(湖南赛区)二等奖一项；全国大学生工程综合能力竞赛**（省级）**三等奖一项；大学生创新创业工作先进个人；校级三等奖学金三次；获校级优秀毕业设计

社团和组织经历

- 2016年10月份创建南华大学机器人团队“衡山π”并担任首届队长，带领团队参加第十六届全国机器人大赛ROBOCON南方赛区比赛，获得三等奖，团队目前活跃在各个科技竞赛领域

自我评价

- 作为一个机器人工程师需要面临复杂的系统，这是一个很大的挑战，但是我乐于接受挑战，通过在研究生期间课外自学机器人学的相关课程，获得了很多机器人专业理论知识，相信我有能力胜任这一份工作；另外我也善于沟通和合作，在学校组建团队参加比赛，能够在团队中做好自己的本职工作并协助团队更好的完成任务；最后我也乐于分享自己的经验，我的知乎链接：https://www.zhihu.com/people/he-yi-59-59/posts