



赵宏宇

性别：女 出生年月：1997.02.26
 居住地：黑龙江省哈尔滨市 联系方式：13936573690
 电子邮箱：1369875404@qq.com 求职意向：控制算法工程师
 通讯地址：哈尔滨工业大学科学园科创大厦 TIB



教育经历

2019.09-至今	哈尔滨工业大学	航空宇航制造工程	硕士 (推荐免试)
成绩及排名	学分绩：92.0357	入学排名：前 10%	
2015.09-2019.06	哈尔滨工业大学	飞行器制造工程	本科
成绩及排名	学分绩：90.3759	专业排名：7 (20%)	综合排名：3 (10%)

项目经历

2020.07-至今 足式仿生机器人高速步态运动控制技术

- 针对四足仿生机器人，分析四足机器人高速运动步态，建立机器人动力学模型，利用 VREP 等工具进行机器人运动学、动力学分析及轨迹规划，研究机器人控制策略，使用 Lua 脚本语言、C++ 语言等编写控制程序，实现机器人的 bound 步态及 gallop 步态。
- 建立四足机器人动力学模型，完成四足机器人控制策略，编写控制程序。硕士毕业设计课题。

2020.03-至今 刚柔混合的仿生弹跳机械腿

- 设计多连杆机构的单足弹跳机器人，进行机构设计、动力学优化，利用 RECURDYN、SIMULINK、ANSYS 等进行仿真及控制，后续工作包含搭建单腿试验台及控制试验，完成刚柔混合的仿生腿跳跃运动的实现。
- 参与结构设计，完成仿真及机构优化等工作。作为队长参加研究生机器人创新设计大赛项目。

2018.12-2019.06 面向足式跳跃机器人的串联弹性驱动器测试台设计及实验研究

- 建立系统三维模型，利用 ANSYS 进行零件受力的有限元分析，利用 Matlab、Lab View 进行仿真及控制，搭建串联弹性驱动器试验台实验，处理实验信号等，最终得到影响串联弹性驱动器性能的因素。
- 作为项目负责人，完成结构设计，有限元、仿真和控制，及实验验证。本科毕业设计，专业内得分最高。

获奖情况

2016年7月	全国CAD技能等级考试二级通过	2016年10月	富士深乐企业奖学金
2016年12月	哈工大机电工程学院学生科技协会宣传部部长		
2018年3月	美国大学生数学建模竞赛H奖	2018年6月	校级优秀学生
2018年7月	“高教杯”全国大学生先进成图技术与产品信息建模创新大赛尺规绘图一等奖、建模二等奖		
2019年6月	2015级优秀毕业生	本科期间多次获得哈工大人民奖学金二等及三等	
2019年10月	保送哈尔滨工业大学，并获得哈工大研究生一等奖学金、专项二等奖学金		

个人技能

英语 CET-4 (564)、CET-6 (497)、IELTS (6.5) 能够熟练阅读英文文献，可完成交流及工作
 计算机 熟练应用：专业软件 ANSYS、ADAMS、VREP、Recurdyn、LabView
 建模软件:AUTOCAD、SOLIDWORKS 数据软件:MATLAB 办公软件:Office、PS
 兴趣爱好 动漫、推理、乒乓球、羽毛球、跑步

自我评价

性格开朗活泼，思维敏捷，认真负责，勤奋刻苦，自主学习与自我约束能力较强，具有较强的执行力和团队意识。