

**李亚超**

26岁 河北省邯郸市 15616107895 liyachao\_hnu@163.com

* 2017年6月 深圳大学2017届**优秀毕业生**（3%）
* 2016年12月 校学业优等**特等奖学金**（1%）
* 2016年12月 深圳大学**好日子奖学金**（1%）
* 2016年12月 学院**学习之星**（3%）
* 2015年12月 校学业优等**二等奖学金**（5%）
* 2015年12月 校优秀学生会干部
* 2015年9月 优秀志愿者



**科研经历**

* **2017.05-2017.09 配液机器人**

项目介绍：配液机器人是为解决化疗药物可能对每天进行调配的人员产生职业暴露伤害而研发的产品，配药机器人还可以代替工作人员完成大批量药品的调配，大大减轻工作人员的劳动强度，节约大量的时间和人力资源。

工作内容：配合机械部门经理完成具体**结构的方案设计**，**零件的三维设计**，**二维图纸的出图**，外加工零件的验收，**结构装配工艺的流程的制作**，**根据工艺流程将零件组装**，并进行调试。

* **2019.08-2019.12 吊弦生产线 湖南高岸铁路设备有限公司**

项目介绍：吊弦是铁路上连接承力索与接触网的装置，吊弦生产线可以根据要求制作不同长度的吊弦，该生产线能够自动完成给料，定长，穿套，压接，出料等一系列动作，大大提高了吊弦的生产效率。

工作内容：与同事一起完成**结构方案的可行性论证**，**制作零件三维图**，运用**Abaqus**对零件进行**静力学分析**，看零件能否满足形变及材料力学要求，对零件应力集中的地方进行**优化改进**。

**实习经历**



**所获证书**

CET-4，具有一定的文献阅读能力

**获奖情况**

**2013.09-2017.07 深圳大学 汽车工程（本科）**

主修课程：线性代数及概率论 机械设计基础 机械制造基础 机械原理 汽车理论 汽车构造

**2018.09至今 湖南大学 车辆工程（硕士）**

**研究方向：智能装备 自动化设备 智能机器人**

主修课程：实用有限元方法及应用 工程数学 工程测试及数据处理 智能控制理论及应用

**教育背景**



* 本人有多项项目开发经验，有强大的空间想象能力，能够独立完成整台设备的研发，主要包括整体结构方案的构想，实现具体功能机构的设计，零件的三维设计，工程图纸的出图，设备调试等工作。
* 有较强的工作规划能力和自我控制能力，执行能力强，思维敏捷，工作效率高，时间观念强，能承受工作压力。
* 动手能力强，心思缜密，善于发现设备调试过程中出现的问题并及时跟进解决。
* 有团队精神，有良好的聆听及沟通能力。

**自我评价**

* 熟练运用**Solid works**软件进行三维设计，有强大的**空间想象能力**。
* 熟练运用**AutoCAD**软件进行二维图纸的绘制，掌握常用快捷键。
* 熟练运用**Abaqus**软件进行机械结构**静力学及动力学分析**。
* 熟练运用**Office**办公软件，常用**Windows**办公软件。
* 熟悉西门子**PLC**设备，熟悉**PLC梯形语言**程序编写。
* 熟练运用铣床及车床加工机械零件，熟练掌握机械结构装配工艺。
* 熟练掌握自动化设备的设计流程，**结构设计**，**机械标准件选型**等。
* 熟悉常用材料的性能，熟悉常用材料的表面处理工艺。

**工作技能**

* **2018.05-2019.01 智能爬楼轮椅**

项目介绍：爬楼轮椅包括三大模块：履带模块、平地行走模块、重心调整模块。设计履带式爬楼轮椅可实现正向爬楼梯，正向下楼梯。可以识别上楼或下楼过程是否结束，自动切换为平地模式，平地模式下可以实现小半径转弯。

工作内容：爬楼轮椅整体结构**方案的构想与设计**，**力学的计算**，**电器元器件的选型**，**机械标准件的选型**，**三维零件的设计**与**装配图的组装**，运用**Solidwoks Simulation**零件进行**静力学仿真**，部分零件自己加工，自己联系外加工厂商加工零件，**零部件的装配**，与电控部分同学合作调试。

* **2019.02-2019.07 助行机器人**

项目介绍：助行机器人是为截瘫患者研发的机器人，将助行机器人穿戴在截瘫患者的腿上，让他能够摆脱轮椅，像正常人一样走路。助行机器人还可以切换到上下楼梯模式，有更好的路面适应性。

工作内容：设备**整体方案的设计**，**传感器的选型**，**三维零件图的设计**，外加工**零件的验收与组装**，配合电控组进行调试。