|  |  |
| --- | --- |
| 韩亚静机械工程硕士个人信息 Info**电话：**13313284783**出生日期：**1994-01-01**政治面貌：**中共党员**民族：**汉族**身高/体重：**178cm/77kg**研究方向：机器人****邮箱：**1032842061@qq.com**籍贯：**河北省承德市**Q Q：**1032842061**地址：**湖南省长沙市岳麓区橘子洲街道湖南大学机械与运载工程学院**英语：**CET6 440**自我评价：**从能力上讲，自己拥有认真负责，踏实肯干、合作能力强的优点，对数学和动手实践有很深的热爱，对新鲜事物有着强烈的好奇心，自学能力强。从精神层面来讲，我比较乐观，在面对困难时不气馁，有着遇强则强的特点，在压力下我也能化压力为动力进而更好的工作。 | **教育背景 Education Background****湖南大学 机械与运载工程学院 机械工程专业** **时间：**2018-19 至2021-07**成绩排名：**Top 20%**学历：**硕士研究生/全日制统招**燕山大学 车辆与能源学院 车辆工程专业** **时间：**20183-19 至2017-07**成绩排名：**Top 10%**学历：**本科/全日制统招**实践经验 Work Experience****知识和技能** •熟悉数值计算方法，有限元仿真的原理，会使用python，MATLAB实现数学模型的仿真与优化。•振动和噪声，机械系统动力学等知识扎实。 •熟练使用CAXA，CATIA，SolidWorks等制图软件，熟练使用ABAQUS、ANSYS，Adams等计算机辅助设计软件。 **项目经验**项目名称: 管道清淤机器人时间: 2019-11 至 2020-05项目描述: 项目主要研究为狭窄复杂的管道网络进行疏通和清理的清淤机器人，以便对人工无法实现清理的管道进行清理和维护，降低成本提高效率。项目职责: 1.结构设计以实现在狭窄管道中的行进和后退，以及在弯管竖直管道中保持提供一定的摩擦力保持自身稳定，不滑脱。2.设计水压清淤系统，对堵塞的管道进行清理。项目名称: 智能水下机器人设计时间: 2018-10 至 2019-10项目描述: 研究一款用于水下探索和勘测的水下机器人，用于代替人工对未知水下环境进行探测和感知，为水下救援和水下科考提供方便。项目职责: 1.通过研究水下摄像头成像处理算法，使水下机器人搭载的摄像头成像清晰，干扰和噪音低。2.研究和计算水下机器人的动力学模型，并开发出水下机器人姿态控制算法，提高水下机器人的工作时运行的稳定性。**所获荣誉 Honors**2013-2017年 在燕山大学获得二等奖学金四次2015年10月 荣获‘燕山大学车辆与能源学院优秀团员’2016年5月 获得国家励志奖学金2016年12月 荣获‘燕山大学车辆与能源学院三好学生’2017年7月 荣获‘燕山大学车辆与能源学院优秀毕业生’2019年10月 获得湖南大学研究生二等奖学金**校内实践 School practice**2013年9月-2014年10月：担任车辆工程三班班长2013年9月-2014年12月：担任燕山大学学生会干事2018年9月-2019年10月：担任湖南大学车身国家重点实验室学生助理**社会实践 social practice**2015年10月：‘秦皇岛市国际马拉松赛’志愿者2015年3月-4月：在长春第一汽车制造厂参观实习2019年12月：参与湖南省贫困县脱贫摘帽评审工作 |