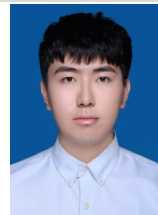


个人简历

姓 名 王野平
电 话 18302458085
邮 箱 18302458085@163.com

求职意向 C++软件工程师 算法工程师
政治面貌 中共党员
家庭住址 辽宁省大连市



教育背景

- 2018.09 – 至今 硕士（推免） 东北大学 机械电子工程 Top 10%
- 2014.09 – 2018.07 本科 沈阳工业大学 机械设计制造及其自动化 Top 5 %

实习经历

- 2019.07 – 2019.09 沈阳睿瑟微机器人科技有限公司 C++软件工程师
 - 利用 HALCON 实现对物体进行识别和位姿估计
 - 完成视觉检测 APP 开发

项目经历

- 2018.03-2019.06 基于视觉的机器人柔性焊接工作站 核心开发成员
 - 项目简述：该项目是东北大学与西恩和（青岛）汽车设备有限公司合作的。主要目标是提出并实现一个柔性的、智能化的、适应小批量生产的机器人焊接方案。
 - 项目职责：
 - (1)对 Stewart 系统总体进行设计，进行机器人逆运动学分析，提出可重构夹具方案，指导 CAD 模型的绘制。
 - (2)实现电气系统设计。电控系统分为三个部分：步进电机及驱动器，运动控制系统和远程控制终端。前两者位于电控柜中，后者利用 CAN 进行通讯。
 - (3)利用 Qt 开发界面程序，实现控制终端界面设计。
 - 项目成果：成功验收
- 2019.09-至今 基于运动想象的柔顺装配技能演示学习方法研究 核心开发成员
 - 项目简述：该项目是国家自然科学基金项目，旨在借鉴人与人之间相互演示、观察与学习的过程以及其中的“运动想象”机制，来解决机器人装配作业自动编程问题
 - 项目职责：
 - (1) 柔顺装配核心算法研究，编写
 - (2) 视觉跟踪算法实现，利用视觉进行物体位姿跟踪
 - 项目成果：本部分算法已实现

职业技能

- ✓ 熟练掌握 Python, C/C++ 编程语言、熟悉常见的数据结构与算法
- ✓ 熟悉 Linux 系统、Ros 开发环境，了解 Linux 操作系统，掌握 Linux 系统编程
- ✓ 熟悉 TCP/IP 通信，掌握 Socket 通信编程
- ✓ 熟悉使用 51/Arduino 进行单片机编程
- ✓ 熟悉 UART/I2C/CAN/SPI 等常见机电系统通信
- ✓ 熟练使用 V-rep/MATLAB/Simulink 软件进行数学运算和仿真分析
- ✓ 掌握 Qt-designer GUI 设计和 pyqt 编程
- ✓ 掌握 PCL, opencv, halcon 等视觉库的使用，熟悉主流视觉算法

奖励荣誉

- ◇ 辽宁省大学生工程训练综合能力竞赛预选赛二等奖
- ◇ 大学生数学竞赛辽宁省三等奖
- ◇ 校一等学业奖学金(硕士) 两次
- ◇ 校一等学业奖学金(本科) 三次

自我评价

已积累一定数量中小型项目开发经验。能很好地带领一个团队完成任务。有较强的自主编程能力及团队合作，团队交流能力。善于快速学习并使用新技术。对工作充满热情，从未试图抱怨，一直努力改变。