

个人简历

姓名	王刚	出生年月	1996.12
民族	汉	政治面貌	团员
电话	17888835370	邮箱	1530851092@qq.com
学历	硕士研究生	毕业院校	南京航空航天大学
专业	机械设计及理论	研究方向	机器人动力学控制
求职意向	机器人运动控制相关		

教育背景

2014.09 至 2018.07 北方工业大学（北京） 机械设计制造及其自动化（本科）
主修课程：机械原理、机械设计、控制工程基础、机构学概论、机器人技术基础

2018.09 至今 南京航空航天大学（南京） 机械设计及理论（硕士）
主修课程：机械可靠性与优化设计、工程结构动力学与控制、结构优化设计

实习经历

2019.06 至 2020.08 昆山华恒焊接股份有限公司 机器人研发工程师

- 负责工业六轴机械臂的控制系统设计与上位机开发。

参与机械臂的运动学和动力学建模分析、运动控制算法设计、动力学控制算法设计研究，参与基于 LabVIEW 的机械臂控制上位机开发。运动控制方面，主要负责根据现有机械臂 D-H 参数，建立运动学矩阵，以此设计编写机械臂运动学正逆解程序，根据梯形速度规划设计编写直线路径规划程序。动力学控制方面，主要负责加速度测量及惯性矩的计算程序编写。

社会实践

- 2015.11
- 参与北京市大学生机器人大赛，团队项目：机器人舞蹈表演，负责机器人装饰配件（外加装饰翅膀）的协调控制。
- 2016.04
- 参与首都大学生机械创新设计大赛，团队项目：自动包装机结构设计与制作，负责纸箱传送结构和自动填充结构设计。

个人技能

大学英语四级，良好的听说读写能力；
熟练运用各种办公软件；
熟练使用机械专业相关软件：SOLIDWORKS、Adams、MATLAB、LabVIEW；

自我评价

数学理论基础好，本科高等数学、线性代数以及硕士矩阵论均为 99 分；
具有一定的编程能力，在本科学习 C 语言后，研究生期间自学了 python 和前端知识，设计了个人网站和微信小程序；
通过本科的各类实践和硕士期间的实习经历，积累了丰富的机器人相关理论基础和实践经验。