

舒显爽

籍贯：湖北武汉

出生年月：1996.05

手机：15271836050

政治面貌：中共党员

邮箱：shuxianshuang@163.com



求职意向：机械工程师

教育背景

- 2018.09~2021.06 武汉理工大学 机械工程 硕士
- 2014.09~2018.06 湖北工业大学 机械设计制造及其自动化 学士

项目经历

2019.07~2020.10 基于光纤传感的混合机电状态感知系统设计 核心成员

- 开发基于光纤传感的混合机电状态感知系统。
- 负责光纤法珀压力温度传感器的开发。完成了3版传感器的结构设计，并使用ANSYS对每种结构进行仿真校核，建立了基于LabView的光纤传感器性能数据库，使用CAD、SolidWorks绘制零件图、装配图并加工，搭建实验平台完成了传感器的性能测试。

2017.03~2018.06 全国大学生机器人大赛（Robocon） 副队长

- 自主设计机器人交接飞盘和绣球，在不同位置扔飞盘击球、抛绣球入框。
- 负责Stm32控制算法开发及整体结构设计。使用正交编码器、陀螺仪实现全场定位，利用插补算法实现轨迹跟踪；使用SolidWorks、Adams设计了三全向轮全方位行走机构、气动伸缩夹取机构、旋转送料发射机构；使用ANSYS仿真整机强度用于减重。

2015.09~2016.10 中国机器人大赛（Robocup） 队长

- 机器人自主登上6cm高的比赛场地，寻找对手并将对手推下擂台。
- 负责单片机程序开发及登台机构结构设计。利用红外光电、灰度、倾角等多传感器信息融合解决了台上台下识别、自主登台的技术难点，使用SolidWorks设计了集登台、攻击功能于一体的可转动铲型登台机构及防侧翻机构。

获奖情况

- 2016中国机器人大赛（Robocup）全国一等奖
- 第十六届全国大学生机器人大赛（Robocon）全国三等奖
- 第十七届全国大学生机器人大赛（Robocon）全国三等奖
- 校一等奖学金（全校5%）、机电研究院奖学金（全院1%）

相关技能

- 语言技能：CET-4：555，CET-6：547
- 编程技能：熟练掌握C语言、51单片机、STM32单片机开发
- 专业技能：熟练掌握CAD、SolidWorks、Pro-E、ANSYS、Adams等软件

自我评价

- 工作勤奋刻苦，有出色的团队意识和强烈的责任感，并具备一定的抗压能力。
- 有极强的动手能力、学习能力和耐心。空闲时间喜欢自制FDM 3D打印机，完成了Ultimaker型3D打印机向CoreXY型3D打印机的升级改造，自学切片软件及模型后处理上色工艺；也热爱制作木质手工工艺品，画图、建模，用木条及3D打印件搭建了直径为0.8米的木质天津之眼摩天轮。

no pains , no gains !