



姓名: 宋 帅
Tel: 139-9821-8277

研究方向: 结构设计、仿真及可靠性分析
Email: 1393617024@qq.com



基本信息

专业: 机械设计及理论
性别: 男
学历: 硕士
英语: 六级
政治面貌: 中共党员
出生年月: 1994.11
籍 贯: 辽宁省朝阳市
计 算 机: C 语言国家二级

教育经历

2018.09-至今	东北大学(985,211)	机械设计及理论	工学硕士	GPA 3.69/4
2014.09-2018.06	东北林业大学(211,保研)	森林工程 (智能装备工程)	工学学士	GPA 3.62/4

课题项目

2019.05-至今 **全断面掘进机智能换刀机器人研究 (辽宁省自然科学基金、毕业课题)** **主要负责人**
●项目内容: 对掘进机换刀机器人进行结构设计, 对盾构机模块化换刀机器人进行静强度分析, 定出机械臂结构所需材质; 进一步完成动力学分析和轨迹规划, 最后对样机的机构精度进行可靠性评估。
负责结构设计, 静、动力学分析和轨迹规划, 建立机器人机构可靠性模型, 完成机构精度可靠性评估;
●知识背景: ANSYS, Solidworks, AutoCAD, ADAMS, Matlab, 结构设计, 静、动力学仿真, 机构可靠性分析

2019.03-至今 **电梯桁架结构设计及有限元自动化分析 (企业项目)** **主要负责人**
●项目内容: 针对特定型号的电梯桁架结构, 利用 ANSYS 命令流程序完成建模、网格划分、计算求解; 计算安全率, 校核螺栓强度, 计算各杆挠度, 输出变形图片, 并根据安全率与挠度的计算结果进行优化。
负责利用 APDL 语言, 完成有限元模型建立, 并实现对桁架结构进行强度分析和安全率校核;
●知识背景: ANSYS, Solidworks, AutoCAD, 静力学分析, 安全率校核

2017.04-2018.04 **粉笔粉尘测量仪的研发 (国家级大学生创新训练项目)** **项目负责人**

科研成果

论文: Fatigue fixture design and structure simulation analysis for side beams of high-speed train (第二作者, EI 收录)
基于 ADAMS 的焊接机器人运动精度及可靠性分析 (第二作者, EI 期刊审核中)

发明专利: 一种基于应力及场强分析的优化设计轮盘模拟件的方法 (第二发明人, 已公示)
一种适用于换刀机器人的末端执行器 (第二发明人, 已公示)
一种适用于盾构机刀盘换刀的可重构机器人 (第二发明人, 在审中)

软件著作权: 盾构机换刀机器人结构设计软件 (第一著作人)
换刀机器人拆装固定结构原理展示软件 (第二著作人)
航空发动机缺口模拟件应力梯度分析软件 (第二著作人)

获奖情况

2019.11 辽宁省数学建模一等奖;
2017.11 国家奖学金(证书编号:06195);
2014.09-2018.06 多次获得校一等、二等奖学金, 优秀学生干部, 优秀共产党员, 东三省数学建模一等奖;

2018.09-2019.06 东北大学研究生一等奖学金;
2016.12 国家励志奖学金(证书编号: 0098);

校园任职及参加活动

2014.09-2018.06 担任班长; 学院 18 级党支部组织委员; 勤工奖学部部长;
2015.09-2017.06 负责、主持勤工助学晚会; 参加朗诵比赛;
2018.09- 担任党支部组织委员;

实习经历

2015.10 林业大学机械加工场 了解车、铣、刨、磨等机械加工设备和工件的具体加工过程;
2018.12-2019.05 中新软件 (沈阳) 有限公司 电梯三维参数化建模及 CAE 仿真分析;

个人技能

计 算 机: 掌握 C 语言编程; 熟练应用 Microsoft Office 办公软件;
专业技能: 掌握 AutoCAD 工程制图软件; 熟练应用 Solidworks、Pro/E 三维制图软件进行产品结构设计;
熟练运用 ANSYS、Matlab、ADAMS 等分析软件进行结构分析、疲劳寿命分析以及动力学分析;
机动车驾驶证 C1;