



➤ 教育背景

2018-2021	合肥工业大学（推免）	机械制造及其自动化（机器人技术及应用研究方向）	工学硕士
2014-2018	东北石油大学	机械设计制造及其自动化	工学学士

➤ 科研经历

- 国家重点研发计划“智能机器人”重点专项项目(喷涂机器人技术在家具行业的示范应用)** 参与人 2018/9 至今
 - 结构设计及优化**：提出了一种新的喷涂机器人设计方式，主要用于大型设备的表面喷涂，该喷涂机器人由移动平台和混联机器人组成。其中喷涂机器人部分采用传统喷涂机器人结构与柔索并联驱动的直杆型球头杆端关节轴承机器人末端相连接，使得末端执行器具有两自由度的空间运动，具有刚度大，累计误差小，运动灵活的特点。
 - 项目成果**：申请国家发明专利一项：一种用于高铁车身涂装的移动式混联喷涂机器人（实审阶段）。
- 国家自然科学基金重大项目（多柔体耦合驱动腰部康复机器人系统关键技术研究）** 参与人 2019/3 至今
 - 实验研究**：采用 Nokov 光学捕捉系统协助同学采集人体腰部运动步态，能够熟练掌握和使用 Nokov 光学捕捉系统进行数据采集工作。开展腰部康复运动机器人的实验，使用位置控制方式对拟合的腰部运动轨迹进行实验研究。
 - 项目成果**：以合作第四作者在投论文一篇。
- 教育部装备预研联合基金项目：（军车隐身结构优化设计）** 参与人 2019/7 至今
 - 利用 Solidworks 三维建模软件对军车进行参数化建模，利用 CST 三维电磁场仿真分析软件进行有限元建模和电磁仿真。
 - 使用计算流体力学（CFD）、有限元分析方法（FEA）、和计算电磁学（CEM）方法建立军车气动、结构和隐身的高精度分析模型。

➤ 社团/实践经历

- 参加“建行杯”第六届中国国际“互联网+”大学生创新创业大赛，在高教主赛道师生共创组里，凭借项目“Smart-CDPRR 现代医疗腰部康复机器人智能系统”获得省赛银奖。

➤ 所获成果

- 国家发明专利：一种用于高铁车身涂装的移动式混联喷涂机器人（实审阶段）。
- 以合作第四作者在投论文一篇。
- 在“建行杯”第六届中国国际“互联网+”大学生创新创业大赛中获得省赛银奖

➤ 个人素质

- 专业能力**：制图软件：CAD（熟练）、SolidWorks（熟练）、UG（一般）；分析软件：Abaqus（一般）、Matlab（熟练）；办公软件：office（熟练）；编程语言：C/C++（熟练）。
- 兴趣爱好**：乒乓球，看书，旅游，参加集体活动，看电影，学习新技能。
- 个人总结**：性格外向、热情，工作主动，责任心强，团队意识良好，具备良好的沟通表达能力，具有较强的创新能力与敬业精神，始终抱着一颗学习的心。

➤ 获奖情况

- 2016 参加全国大学生数学建模竞赛，获得三等奖。
- 研究生阶段：校一等学业奖学金（2018-2019）；校三等学业奖学金（2019-2020）。
- 本科生阶段：国家励志奖学金（2015-2017）；校二等奖学金（2016-2018）；在校期间连续三年获得三好学生称号。