



个人资料

汪 鹏

联系方式: 17855101507

毕业学校: 合肥工业大学

邮 箱: 598449899@qq.com

学 历: 硕士研究生

籍 贯: 安徽 黄山

专 业: 机械电子工程

政治面貌: 中共党员

通信地址: 安徽省合肥市屯溪路 193 号合肥工业大学 (邮编 230009)



教育背景

- | | | | | |
|--------------------|--------|-------------|----|-----------|
| ◆ 2016.09-至今 | 合肥工业大学 | 机械电子工程 | 硕士 | 排名: 2/55 |
| ◆ 2014.09-2018.06. | 北方工业大学 | 机械设计制造及其自动化 | 学士 | 排名: 7/125 |

获奖荣誉

- ◆ 研究生期间: 获校一等奖学金一次、二等奖学金一次; 合肥工业大学“互联网+”创新创业大赛并获得创意组三等奖; 2019 中国智能机器人格斗大赛三等奖; 中文核心论文两篇; 发表软件著作权一份, 专利一份(已实审);
- ◆ 本科生期间: 获校一等奖学金, 国家励志奖学金, 校级三好学生, 院级优秀团员, 第九届全国大学生数学竞赛(非数学类)北京赛区一等奖。

技能证书

- CET-4、CET-6、机动车驾驶证 C1;
- 熟练使用 AutoCAD、SolidWorks、OFFICE 等软件; 熟悉 Matlab 软件、C 语言, C#语言,C++语言基本编程等。
- 能够熟练绘制机械类二维三维图, 并能够进行 matlab 编程和仿真以及结构优化设计;
- 熟悉机器人控制系统, 伺服系统以及上位机开发, 对机器人动力学、运动学以及轨迹规划, 轨迹跟踪控制十分了解。
- 扎实的数学功底, 较强的数据处理能力。

科研项目及工作经历

安徽省科技重大专项
(课题成员)

2018.09-至今

通用型工业机器人控制系统研发与应用

- 1、自主搭建了基于 IMAC 控制卡的 scara 机器人控制系统, 基于 UMAC 控制卡的六轴串联机器人控制系统。
- 2、利用 C++语言和 C#语言分别编写了 scara 机器人控制系统以及示教系统, 并申请软件著作权一份(已授权)。
- 3、针对项目研究机器人动力学建模和轨迹跟踪控制, 发表中文核心论文两篇, 英文论文一篇(在审), 发表专利一份(实审)。

自我评价

在学习和工作中有比较好的习惯, 本人思想正直, 稳重有活力, 责任心强, 工作认真。在分析问题和解决问题上也有较为清晰的思路, 同时能快速学习新的知识和技能。在科研项目的工作中, 有良好的创新能力和团队协作能力, 能够快速进入新产品的开发工作。