

**生日：1996.10.17 电话：188-2613-5914**

**现居：广东.广州 邮箱：jindi\_zhang@163.com**

* **教育背景**

**广东工业大学**  **机械电子（保送研究生）**  **2018.09-2021.06**

* 第一作者投稿SCI论文1篇、发表中文核心论文2篇、公开发明专利8项；获奖学金2项
* 国家重点实验室成员；入选校“拔尖创新”人才计划；申报省“攀登计划”基金2项（获资6.5万元）
* GPA前20% 主要课程：精密运动控制98分、现代控制理论与工程90分、机械系统动力学90分

**广东工业大学** **材料成型与控制工程（本科优秀毕业生）**  **2014.09-2018.06**

* 获十佳科技创新之星、优秀学生一等奖学金、学生创新奖学金、优秀学生干部奖学金等7项
* 获省“挑战杯”特等奖（负责人 2次）、省“互联网+”银奖（负责人 2次）等创新创业竞赛荣誉20余项
* GPA前20% 主要课程：画法几何94分、成型设备96分、单片机课程设计(优秀)

求职意向：运动控制算法

**张金迪**

**XU MENG**

求职意向：实习生

Birthday:1997.02.08 Mobile: 198-6001-9616

Location: Guangzhou Email: 1025869193@qq.com

* 熟练掌握MATLAB/Simulink、ADAM软件，进行电机控制算法仿真、运动机构动力学仿真及联合仿真。
* 熟练掌握Power PMAC 控制器与Akribis驱动器的硬件配置、参数整定、算法实现(C/C++语言实现)。
* 了解ROS，linux的基本操作，熟悉基于OMPL/FCL算法库使用Moveit进行运动规划(C++语言实现)。
* 多次带领团队参加项目申报、科技竞赛、创业竞赛，具有较强的沟通协调能力与执行力。
* 2年文秘经验，论文撰写经验，具有较强的英文文献和技术文档阅读与撰写能力。
* **技能专长**

**2016.09-2017.06 入驻“两岸四地”大学生创业孵化基地 基地工作室负责人**

* 基于研究的喷射成型技术，参加基地创新创业训练培训班，学习企业管理、财务运营、融资股份等知识。
* 撰写商业计划书、制作企业展示PPT、获省“互联网+”铜奖（负责人）、“创青春”银奖（主讲人）。

**2014.10-2016.06 学生会秘书部 部长/干事**

* 负责学生会内部工作考核及联谊活动，了解各个部门的活动，并负责场地申请、物质准备、新闻及拍照。
* 部长在任期间策划精品活动“迎新晚会”、首推“十院联合主席交流会”活动，获优秀学生干部奖。
* **校园经历**
* **项目经历**

**2018.09-至今 宏微复合驱动的新型混联五轴机器人控制与轨迹规划 研究生课题**

* **来源：**导师主持的广东省重大科技专项项目《复杂构件表面激光精细制造工艺与装备》。
* **内容：**

1、提出具有连续转轴的混联机构运动学建模方法，寻找转动中心，将混联机构中的并联机构等效为合适的串联机构，进而将混联运动学建模问题等效为五轴串联与三轴并联运动学建模问题。

2、提出多轴宏微复合驱控策略，经过运动学标定的宏运动负责大行程运动并实现微米级精度，经过宏微解耦控制的微运动负责小行程运动并实现亚微米误差补偿。利用MATLAB/Simulink与ADAMS联合仿真。

3、设计多轴同步的高加速低减速非对称S型轨迹规划方法，基于 Power PMAC IDE实现控制与轨迹规划。

* **成果：**以第一作者获广东省“挑战杯”研究生组特等奖、发表中文核心论文1篇、申请发明专利4项。

**2017.09-2018.09 基于微驱动补偿的永磁同步直线电机跟踪控制方法 本科毕业设计**

* **来源：**导师主持的国家自然科学基金项目《高动态工况下封装装备振动能量快速衰减机制及精度生成》。
* **工作：**

1、为了解决电机的齿槽力问题，进行PMSLM推力波动机理建模，基于辨识的推力波动模型设计前馈+增益调度PID的控制方法，并为电机设计微驱动装置进一步提高轨迹跟踪精度。

2、相比前馈+PID+扰动观测方法，前馈+增益调度PID+微驱动方法在不同轨迹下跟踪误差减小60%左右。

* **成果：**以第一作者投SCI论文一篇、发表中文核心1篇、申请发明专利2项。

**2020.03-2020.07 基于结构光3D感知的六轴机器人路径规划 企业横向项目**

* **项目描述**：结合商用六轴机械人与实验室成熟的结构光3维感知技术，实现3D引导的机械人操作。
* **工作：**利用ROS/Moveit进行机器人运动规划（OMPL/FCL算法库），仿真机器人抓取过程中的避障操作。