

个人简历

个人信息

基本信息 李涛涛 / 男 / 24 岁
电 话 132-622-13809
英语水平 CET-6

学历 硕士 / 上海理工大学 / 机械工程
邮箱 1326221809@163.com
微信 2462492402

教育背景

● 2018.09~2021.07

上海理工大学/硕士

机械工程

上海理工大学研究生二等奖学金、“华为杯”第十六届中国研究生数学建模三等奖

主修课程：面向对象的程序设计 C++、计算机软件应用及开发、图像处理与机器视觉、数据结构与算法、机械系统微机控制技术

● 2014.09~2018.06

上海电机学院/本科

机械电子工程专业

上海电机学院博学二等、三等奖学金多次

主修课程：C 语言程序设计、机器人学、机电系统微机原理与应用、机电传动控制

实习经历

2019.07 ~ 2020.01

宁波元森教育科技有限公司

(部门：产品研发部 岗位：机器人助理工程师)

- **项目名称：** 基于视觉伺服的移动物体抓取工艺仿真
- **项目简介：** 在 Gazebo 中，通过基于视觉伺服完成 AUBO-I5 机械臂平滑抓取移动物体的工艺仿真。
- **主要工作和业绩：**
 - 针对抓取过程设计了机械臂关节速度控制的视觉伺服控制框架，针对放置过程设计了机械臂关节位置控制的运动规划实现框架。在软件系统上采用 ROS 操作系统作为系统架构，硬件部分由 Gazebo 仿真完成，最终在仿真流水线中完成抓取实验。
 - 技术：OpenCv，手眼标定，Gazebo
- **项目名称：** 移栽式物流机器人
- **项目简介：** 在笔筒柔性生产线上，基于中智轻负载 AGV 小车和 AUBO-I5 机械臂完成物料搬运任务。
- **主要工作和业绩：**
 - 针对在物料搬运过程中 AGV 小车存在的定位误差，提出了基于 OpenCv 的二维码定位的方案，调试机械臂与 AGV 小车、相机、PLC 之间的通信，编写 Lua 脚本程序控制机械臂动作，最终完成产线上的物料搬运任务。
 - 技术：OpenCv，Lua 脚本编程

技能清单

- 以下是我熟练使用的技能
 - **编程语言：** C++/Python
 - **机器人操作系统相关：** 机器人运动学 ROS，三维可视化软件 rviz，机械臂运动规划包 MoveIt，仿真软件 Gazebo。
 - **其他技能：** OpenCv
- 以下是我接触并了解的技能
 - Qt/Git/Linux

自我评价

- 热爱编程，喜欢通过程序实现自己的创意。工作认真负责、踏实肯干，热爱学习，求知欲强，注重学习效率。
- 待人真诚热情、为人随和、善于沟通、有良好的人际关系和很强的适应能力。