湘潭大学

基本资料

姓　　名：向垂悦　　籍　　贯：湖南邵阳
出生日期：1994.05.03　　民　　族：汉　族
英语水平：CET-6　　政治面貌：预备党员
电话/微信：17873931935　　电子邮件：770558331@qq.com

求职意向：机械工程师

教育背景

2018.09—至今　　湘潭大学　　焊接智能机器人及其自动化　　工程硕士

涉及智能制造焊接机器人控制研究，磁控摆动、旋转电弧跟踪传感技术

2014.09-2018.06　　长沙学院　　机械设计制造及其自动化　　工学学士

主修课程：《机械原理》、《机械设计》、《控制理论基础》、《电工学》、《电力电子技术》

主要实习经历

✧ 2019 年 9 月-2020 年 6 月　　湖南艾克机器人有限公司　　研发工程师

1、机械制作部分：产品机械结构、主控箱以及手轮的图纸绘制；

2、电控箱部分：主控箱内部以及外部的线序定义以及布线设置。

科研成果

1、 一种用于窄间隙的磁控摆动等离子弧焊接装置（实审）

2、 一种采用变径调节的旋转等离子弧传感自由曲面识别方法（实审）

3、 一种窄间隙磁控摆动电弧焊缝表明形态自适应控制方法（实审）

参与项目

1、横向课题：电弧跟踪系统研发设计（广东新会中集集团）　　2018/9—2019/7

主要职责：自主设计一整套应用于折叠箱自动焊的机器人工装

1、电弧信号检测（通过本课题组自主研发的摆动器检测电弧弧长变化情况，加入霍尔传感器检测电流信号强度）；　2、负责电控箱的布局、内部电器原件的接线以及电源控制箱中电路板的焊接。

2、国家自然科学基金 磁控摆动等离子弧增材制造焊接方法（已申报）　2018/9—至今

主要职责：负责设计磁控摆动等离子弧传感器以及整个工作平台的搭建

1、利用 Creo 建立磁控摆动电弧传感器与焊接平台的三维模型，同时对整个焊接装置进行运动仿真分析；　2、利用 CAD 绘制完整的电弧焊缝跟踪系统的电控箱布线图；　3、负责电气系统控制箱中的电源板的设计与焊接。

专业技能

1、通过 CET-6 英语考试以及 C 语言计算机二级考试，具有一定程序编程、阅读能力；

2、掌握 KUKA Sim pro 仿真软件，并能够对 KUKA 机器人进行简单程序化控制；

3、较为熟练的运用 Comsol 对电磁场、温度场、层流场进行耦合，并对自行设计的磁控摆动电弧焊接装置进行模拟仿真、网格划分，分析磁场发生装置中的参数对电弧的影响状况；

4、能较为熟练运用 CAD、Creo 进行制图和建模，并基本熟悉逆向建模流程，能熟练对产品外观进行曲面修补、优化，熟悉产品的结构设计，并熟练掌握机械装置的运动仿真分析，同时能够较为熟练的运用 Keyshot 软件对相关设计产品进行渲染。

所获奖励

✓ 1、2018-19 年湘潭大学纪念毛泽东诞辰环校健身长跑一等奖、三等奖，校学生干部“3+2”篮球赛团体亚军，焊接杯篮球赛团体冠军等;

✓ 2、2018-19 年获志愿服务先进个人、优秀团员、优秀研究生干部。

自我评价

■ 为人勤奋踏实，待人真诚，有较强的**责任心和团队合作意识**，做事积极主动，认真仔细；

■ 专业基础扎实，**英文读写**能力较强，对**专利撰写**有丰富的经验，自学能力较强。