



肖子文

求职意向:控制算法工程师

个人介绍

- 现居：湖南长沙
- 13787581666
- 582297811@qq.com

个人技能

- 1.较为熟练使用 PRO/E、CAD 绘图
- 2.熟练使用 ABB 机器人示教及离线编程
- 3.熟练使用 ROBOT STUDIO 机器人仿真软件
- 4.掌握一定 C++ 语言，能使用 VISUAL STUDIO
- 5.英语六级

微信二维码



教育背景 (Education)

2018 / 09 - 2021 / 06 湘潭大学 焊接机器人及自动化 硕士

主要课程：电工电子技术、机械原理、机械设计、机器人学、控制工程基础、计算机控制技术等



校内经历 (Compus)

2018/09 - 2019/06 湘潭大学研究生会 文艺部部长

2018/09 - 至今 本班级 班长

荣誉：湘潭大学优秀研究生干部、志愿服务先进个人、二等奖学金、校级 “3+2” 篮球赛团体亚军、院级篮球赛冠军并获得 MVP

活动：策划并成功举办湘潭大学“湘逢甲子，共研新篇”元旦晚会（总策划）

学术成果：一种基于激光位移传感器的坡口焊缝实时跟踪系统及方法（实审）
一种基于点激光距离传感器的焊缝跟踪系统和方法（实审）



实习经历 (Internship)

2019/ 06 - 2020 / 08 湖南艾克机器人有限公司 研发工程师

主要职责：机器人路径规划及离线编程仿真

工作描述：

- 1.采用 PRO/E 绘制工件实际三维模型、在 ROBOT STUDIO 中建立机械装置、外轴
- 2.创建机器人系统、I/O 通信模块、布局工作站空间及系统逻辑顺序，调整机器人运动过程中的姿态变化，建立相应的防碰撞监控系统
- 3.优化机器人路径的规划，为多个公司制定机器人运动轨迹仿真及离线编程方案



项目经历 (Project)

横向课题：折叠箱大梁生产线自动化机器人系统的研究

课题来源：来源于（CIMC）中集集团（世界 500 强）。利用机器人控制系统实现大梁生产线自动化，完成电弧传感系统焊缝自动跟踪和激光线阵 CCD 传感模块起始点定位和障碍物识别。

- 1. 完成主控箱以及配电柜的部件和线路的布局
- 2. 仿真机器人路径及运动过程位姿调节
- 3. 高压寻位技术实现生产流程起始点定位
- 4. 运用示波器等检测电路板相关元器件的输出特性



自我评价 (Self-assessment)

专业知识扎实，具有较强的分析问题、解决问题的能力，逻辑思维缜密，抗压能力强。在读期间参与多项课题研究，并在湖南艾克机器人有限公司进行实习，对于机器人运动仿真以及建立上位机有一定的实践经验和培训经历。

期望寻找机器人离线编程、机器视觉、自动化等相关岗位的工作，学以致用，为公司创造价值。