



赵文昊



哈尔滨工业大学
HARBIN INSTITUTE OF TECHNOLOGY

机器人技术与系统国家重点实验室

联系电话：(+86) 18846419917

政治面貌：预备党员

电子邮箱：302575629@qq.com

出生年月：1997.09

通讯地址：黑龙江省哈尔滨市南岗区西大直街 92 号哈工大 A08 公寓

教育背景

2019.08 - 至今	哈尔滨工业大学	机械电子工程 (TOP20%)	硕士在读
2015.09 - 2019.06	哈尔滨工业大学	飞行器制造工程	工学学士

实习经历

2020.05—2020.07 腾讯科技 (深圳) 有限公司

- **工作任务**：对编程能力、自主开发项目能力进行锻炼。
- **工作内容**：1) 深入学习 C++ 及其使用，并投入实际工程项目开发；2) 使用 Tensorflow 和 Tensorrt 进行深度学习模型的推理和优化。

2019.10—2020.01 哈尔滨思哲睿智能医疗设备有限公司

- **工作任务**：参与腹腔镜手术机器人主操作手的控制环节设计与算法优化项目工作。
- **工作内容**：1) 设计控制系统并利用 Codesys 软件编写程序对主手各个关节的电流环、位置环、速度环进行调试优化；2) 建立动力学模型，平衡各俯仰关节的重力，各关节摩擦力及惯性力等；3) 针对实际操作问题优化完善控制策略；

2018.07—2018.08 中国航天科技集团北京卫星制造厂

- **工作任务**：对厂内机电产品事业部以及机械产品事业部进行深入调研。
- **工作内容**：1) 进行一线车间的参观、动手操作；从总体方面熟悉卫星的设计加工流程；2) 掌握了德国 KUKA 机械臂的工作原理以及操作方法，并成功做出 3D 打印产品。

项目经历

2020.03—2020.04 医疗机器人主操作手控制系统研究

- **项目目标**：对医疗机器人主操作手实现精准、稳定控制。
- **负责内容**：设计调试七自由度主手的 PID 控制系统，平衡各关节所受力矩，并进行电流环的调试，达到主手的随动控制且完成预期功能；

2018.12—2019.06 先进激光加工与扩散波实验室

- **项目目标**：提出一种可行的应力应变状态非接触式的检测方法。
- **负责内容**：1) 利用 Comsol 对轴向力加载情况下拉伸样件进行仿真分析；2) 进行结构应力/应变加载装置的设计与研制；3) 利用 PTR 检测试验系统完成拉伸样件在不同应力应变下频域响应测试；4) 阐述应力与材料热物性的大致对应关系，验证方法可行性。

2016.06—2016.08 物流分拣机器人的设计

- **项目目标**：设计一款智能机器人，实现物流包裹的智能识别、分拣工作。
- **负责内容**：结构设计、控制系统理论设计及参赛评比。利用 Solidworks 进行结构设计，利用 matlab 进行仿真分析，并利用 Inventor 制作动画展示大致工作原理。
- **项目成果**：科技创新大赛二等奖

专业技能

- 扎实的编程基础和良好的编程习惯，掌握 C/C++、PLC，了解 Python；熟悉 linux；
- 掌握常用控制算法，有一定的控制算法设计、调试经验和一定的仿真基础；
- 掌握 Matlab 语言以及数据处理、绘制图形等功能，熟悉 Tensorflow 深度学习框架；

主修课程

硕士：数值分析 (98)，机器人技术 (97)，控制理论及其应用 (94)，机电一体化技术 (90)，深度学习技术

本科：工科数学分析 (91)，光热科学技术与应用 (90)，机电系统设计与控制技术 (85)，毕业设计 (89)

获奖情况

国家硕士奖学金**二等奖**、
校级年度科技创新大赛**二等奖**、
优秀团员、大学生实习优秀奖、校研代会代表、AutoCAD 二级优秀证书、“篮球杯”挑战赛冠军等各项荣誉称号 **15** 项。

语言能力

英语 CET—6 (432)，良好的听说读写能力。

学生活动与社会实践

作为积极分子**培训班组长**，组织小组成员参观红色纪念馆、省博物馆等活动；

作为**校研代会代表**，为学校百年校庆向全校学生征集、调查校园建设意见，并提交提案，覆盖范围 1000+

作为**社团负责人**策划组织社团大型活动；组织参与社区医院、图书馆志愿者服务；担任第四届国际青年学者神州论坛**志愿者**，负责会议的策划、组织等工作内容；

自我评价

性格稳重、责任心强、有过硬的**自主学习能力**。擅长**组织与策划**，具有良好的沟通能力、团队合作精神。

有较强的**抗压能力**、**适应能力**，经常组织、参加各类社会实践活动。

业余爱好广泛，喜爱篮球、象棋、游泳等。