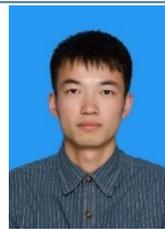




基本信息

姓名：张广元 出生年月：1997.06
民族：汉 籍贯：安徽六安
电话：18846450914 政治面貌：中共党员
邮箱：18856310025@163.com 毕业院校：哈尔滨工业大学



教育背景

2019.09-至今 哈尔滨工业大学(保送) 机械工程(硕士)
2015.07-2019.06 合肥工业大学 机械设计制造及其自动化(本科)
获奖：哈尔滨工业大学二等学业奖学金、第八届全国大学生机械创新设计大赛国家二等奖、国家奖学金(2次)
安徽省优秀毕业生、校级优秀毕业生、校级优秀三好学生、校级优秀团干部等

科研竞赛

2019.03-2019.06 毕业设计——平面多关节机器人结构设计

- 对比国外行业领先工业机器人产品提出设计指标，完成具体结构设计，主要性指标优良；
- 进行第一第二关节传动零部件设计、计算、选型、校核，利用 Solidworks 进行三维建模与结构改进，利用 AutoCAD 完成二维图纸设计；
- 利用 MATLAB Simulink 机器人工具箱进行机械臂运动学、动力学分析和轨迹规划。

2019.08-2019.09 松软月面环境下载人月球车结构设计

- 分析现有的月球车、火星车等星球探测器车轮结构优缺点，针对优缺点提出辐条式和扇叶式车轮结构；
- 利用 SolidWorks 进行三维建模，并且利用 Ansys 对其进行有限元分析，并且据此进行改进。

2019.09-2020.05 载人月球车着陆缓冲一体化悬架设计

- 进行着陆一体化悬架方案设计，利用 SolidWorks 进行三维建模，并且利用 AutoCAD 绘制二维图纸；
- 对悬架结构以及驱动总成进行设计、计算、选型、校核，对载人月球车不同工况下开展动力学建模；
- 利用 Ansys 对部分重要零部件进行分析和校核，并且作出进一步改进；
- 利用 ADAMS 对悬架结构进行动力学仿真，进行参数优化设计，掌握车辆操纵稳定性分析和平顺性分析能力。

2018.05 第八届全国大学生机械创新设计大赛 全国二等奖

- 作为团队主要队员，主要负责设计、计算两大模块，提出的创新点：齿轮调速机构、蜗轮蜗杆驱动的机械手等得到专家一致认可，作品《震荡式可升降水果采摘机构》最终获得全国二等奖。

实习经历

2020.06-2020.08 KUKA 机器人(广东)有限公司 技术专家组实习生

- 撰写《基于启发式模型的机器人九点标定》、《一种直驱式 SCARA 机器人》、《基于机器人本体的双目视觉环境感知技术》专利文件，并完成专利相关技术工作；
- 协助跟踪审厂问题反馈，同供应商和客户进行问题和解决方案沟通；协助技术专家进行工业机器人行业调研；参与公司 Delta-2 电机调试工作，主要包含电机 PID 参数整定。

学生工作

2018.09-2019.07 机械设计制造及其自动化专业 辅导员助理

- 协助辅导员处理学校各项文件要求，管理本专业，给同学们解决学习、就业、升学当中各种问题。
- 协助组织开展专业各项座谈、年级大会、学院毕业典礼等活动

2018.09-2019.07 机械设计 15-2 班 就业班长

- 负责毕业班同学就业各项事宜，为同学们提供各意向公司招聘信息，对接各公司 HR 宣传岗位招聘意愿

技能及证书

- 技能：掌握 Excel、PPT、Word；C、Python 语言；掌握 Solidworks、ADAMS、AutoCAD、Ansys、MATLAB
- 证书：大学生英语四、六级证书；