



基本信息

姓名：汪火明 籍贯：湖北孝感市
学历：硕士 专业：机械工程
电话：155-0272-3101 邮箱：2944392315@qq.com



教育背景

- 2017.09 ~ 2020.06: 硕士 中国地质大学 机械工程专业
- 2013.09 ~ 2017.06: 学士 三峡大学科技学院 机械制造及其自动化专业

实习经历

- 2018.09 ~ 2019.09: 广州中科院先进技术研究所 项目参与者
- 主要负责双臂协作机器人电机的性能调试及相关运动控制工作；
 - 学习 EtherCAT 通信，固高控制器及伺服控制系统，负责对机器人进行路径规划及动力学参数辨识等。
- 2018.04 ~ 2018.08: 江苏无锡信捷电器有限公司 项目参与者
- 负责标签机同步控制算法的仿真与调试，并在 Codesys 上对算法改进。

项目经历

- 2019.11 ~ 至今: 肇庆动力金属 MES 项目 项目参与者
- 项目概况: 本项目主要提高动力金属 MES 系统的采集控制能力，进而提高其自动化程度。
 - 工作职责: 1) 进行相关界面设计与制作；
2) 利用公司相关产品 (KF、KingSCADA、KingIOServer 等) 进行相关数据采集。
- 2018.09 ~ 2019.09: 双臂柔性协作机器人关键技术研究与应用 项目参与者
- 项目概况: 来源于“2016 年广州市南沙区科技计划项目 (国际合作项目)”，基于未来工业机器人的发展需要，开展双臂柔性协作机器人关键技术研发与设计。
 - 工作职责: 无传感器力控依赖于基于动力学模型的控制器，而进行机器人动力学参数辨识是获得准确动力学参数的有效方法，本人的主要工作是围绕参数辨识展开：
1. 负责对电机的选型、EtherCAT 通信、PID 调试及其它运行性能测试；
2. 负责对双臂协作柔性机器人进行现场调试工作；
3. 负责双臂协作柔性机器人的动力学参数辨识及负载的辨识；
4. 负责双臂柔性协作机器人的碰撞与检测，实现双臂柔性协作机器人的人际交互和安全。
- 2018.04 ~ 2018.08: 标签机的同步运动控制算法研究 项目参与者
- 项目概况: 研究提高标签机同步控制的算法，进而提高标签机的控制精度。
 - 工作职责: 1) 进行文献调研并查找同步控制算法，在 matlab 上进行仿真；
2) 利用上面研究的控制算法在 Codesys 平台上进行调试并改进。
- 2017.09 ~ 2018.03: 牙轮钻头式顶管机刀盘的设计与研究 项目参与者
- 项目概况: 一种用于非开挖铺管的牙轮钻头式顶管机，采用一种与传统顶管机不同的碎岩成孔工作方法。
 - 工作职责: 1) 负责气顶管机机身的零部件的设计；
2) 负责对顶管机重要零部件的力学仿真分析。

个人技能

专业技能

- 熟练使用固高控制器、驱动器、伺服电机、对 EtherCAT 通信熟悉；
- 熟练使用 Matlab、Solidworks、C、Codesys 软件等；
- 通过计算机二级、三级及初级程序员 (软考)。

荣誉获奖

2013.9 ~ 2017.6: 优秀学生 CAD 建模奖 2017.9 ~ 2018.9: 一项新型发明专利 二等奖学

自我评价

个性随和、性格开朗，有良好的团队协作精神；诚实守信、吃苦耐劳、自学能力强、能承担较强工作压力。