

基本信息

姓名：段浩
性别：男
民族：汉
出生年月：1994年12月
籍贯：安徽省蒙城县

学历：硕士研究生
专业：机械工程（运动控制方向）
联系方式：[18855469019](tel:18855469019)
电子邮箱：18158891141@163.com
微信：hale_max



荣获研究生国家奖学金一次。荣获国家级学科竞赛五次，省级竞赛四次。授权国际专利一项，授权发明专利两项，完成软著一项，授权实用新型两项，发明专利实审四项。荣获院“优秀共青团员”一次，研究生一等学业奖学金两次。主持校级项目两项，参与导师项目一项。参加省内志愿活动两次。

教育经历

- ◆ 2014.9-2018.6：安徽理工大学 机械工程学院（机械设计制造及其自动化），统考；
- ◆ 2018.9-2021.6：安徽理工大学 机械工程学院（机械工程—机器人创新设计与运动控制），推免。

荣誉奖励

- ◆ 第十六届“挑战杯”全国大学生课外学术科技作品竞赛 全国二等奖：混联式可移动铸造机器人（负责人）
- ◆ “华为杯”十六届研究生数学建模竞赛 全国二等奖：汽车行驶工况构建（算法分析）；
- ◆ 第七届全国大学生机械创新设计大赛 全国二等奖：六自由度多功能装运机器人（工程图，遥操作）；
- ◆ 第六届中国研究生能源装备创新设计大赛 全国三等奖：六自由度电磁振动试验台（负责人）；
- ◆ 第五届全国大学生工程训练综合能力竞赛 全国三等奖：电控小车越障竞赛题（结构设计）；
- ◆ 全国3D大赛12周年精英联赛 省级特等奖：交互式飞机模拟试验台（负责人）；
- ◆ 第四届全国大学生工程训练综合能力竞赛 省级三等奖：“8”字弯（负责人：运动分析）；
- ◆ 第九届三维数字化创新设计大赛 省级一等奖 两项：全地形爬墙机器人、码垛式搬运机器人（动画制作）；

项目经历

- ◆ 混联式电磁振动试验台 校级研究生创新基金 在研 项目负责人
工作职能：振动台结构与优化设计、专利申请。
- ◆ 一种外骨骼用三自由度柔性踝关节装置 大学生创新创业训练项目 结题 项目负责人
工作职能：外骨骼踝关节（医疗康复领域）结构与优化设计、模型制作、申报书和结题报告撰写。
- ◆ 复杂作业环境下重载铸造机器人的研制 安徽省科技重大专项计划 结题→推进 参与
工作职责：铸造机器人的控制系统搭建与调试，撰写结题报告，铸造机器人IV代样机的产品化设计。

专业技能

专业能力：具有扎实的机器人创新结构设计和运动控制能力

- ◆ 能熟练使用 MALT B 编程，熟悉 PID、模糊、神经网络算法使用；
- ◆ 具有一定的 C++ 语言、Python 编程能力，掌握 NI LabVIEW、arduino 测试技术；
- ◆ 熟悉机器人整体结构设计及选型、运动学、动力学分析及运动控制；
- ◆ 熟练 3Dmax 动画制作技术；AE、会声会影视频剪辑技术；PS 图片处理技术。

实习经历

- ◆ 2018.8 安徽合动智能科技有限公司：培训学习了机器人运动控制理论、运动控制系统软件开发
- ◆ 2019.5 埃夫特智能装备股份有限公司：培训学习了机器人编程技术、加工操作下的运动轨迹调优
- ◆ 2020.8 哈工大国际创新研究院：培训学习了机器人运动规划、机器视觉检测技术。