



李博阳

25岁 | 硕士 | 河南郑州 | 应届生 | 153 2492 5686 | leeby816@163.com

教育背景

2019.9-2021.7

北京交通大学

机械工程-硕士

机器人设计及理论方向

2014.9-2018.7

海南大学

机械工程-本科

4年专业前十

项目实习经验

2020.4-2020.9

中国研究生机器人创新设计大赛

实现腿足式机器人变拓扑，提升运动效率

主力成员，腿足式地面移动机器人的设计与研究：机身机械结构设计，整机Adams动力学仿真研究，基于动力学的结构优化，solidworks模型搭建，工程设计与样机装配及试验

2020.2-至今

可调整闭链弹性腿机构研究

提高腿足式机器人运动能效

负责人：机械结构综合及运动学、动力学研究，运用Matlab进行参数优化，使用AutoCAD、solidworks等建模，Adams动力学研究，控制系统设计与搭建，样机结构设计、工程设计，实机搭建与实验研究

2019.5-2019.6

郑州宇通客车股份有限公司

座椅技术-实习

辅助完成座椅设计有关技术工作、座椅新品研发、座椅结构设计；使用CATIA绘制结构零部件工程图纸，使用AutoCAD编辑图纸、完成技术参数的标注；协助处理BOM表，与车间沟通协调完成新产品试制

2019.9-2019.12

地面平台技术（国防创新特区项目）

减震机构设计

多足载运平台，步行底盘弹簧减震机构的设计：根据平台额定载重，腿组重量，质心高度等参数，确定弹簧刚度，减震器阻尼系数等设计参数；利用Adams软件仿真得到冲击载荷，对弹簧，减震器进行强度刚度校核；样机装配进行载重实验

技能



英语，熟练掌握，CET-6 562分；软件：AutoCAD，CATIA，ProE，solidworks，Adams，MATLAB，mathematica，常用办公软件；编程语言：c/c++；python；C1 驾驶证，精通

荣誉奖项



全国周培源大学生力学竞赛-优秀奖，2017年；专利：“一种多足步行鼎”，2020年；校二等奖学金：本科、硕士

兴趣爱好，自我评价



科普作品，纪录片，新闻，篮球，驾车出游
热爱机器人行业，有志于从事机器人研发事业，参与到中国制造腾飞的进程中来。曾获得全国性大学生力学竞赛奖项，对理工类课程尤其是物理非常感兴趣，喜欢钻研复杂抽象的物理问题；喜欢就所学知识提出疑问，探讨背后的原理与本质，能够长时间专注深入地投入设计研究类工作而兴趣不减、不觉疲倦，对于细节问题把握细致、追求完美。