

基本信息

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



工作经历

2020.05 ~ 至今： 北京亚控科技发展有限公司 软件应用工程师

- **项目概况：**本项目主要为提高广东肇庆动力金属股份有限公司的执行管理效率并制作MES系统。
- **工作职责：** 1. 负责相关UI界面设计，通过组态软件实现界面间的动态交互与实时展示。

2018.09 ~ 2019.09： 广州中国科学院先进技术研究所南沙分所 运动控制算法实习生

- **项目概况：**来源于“2018年广州市南沙区科技计划项目”，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：** 1. 使用C语言进行上位机开发且实现与双臂机器人的通信，完成机器人动力学参数辨识；
2. 负责对双臂协作柔性机器人现场调试及对电机的测试、EtherCAT通信、PID调试及辅助开发工程师进行其它核心部件性能测试。

2018.04 ~ 2018.09： 无锡信捷电气股份有限公司 运动控制实习生

- **项目概况：**为提高标签剪切机的控制精度，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. 对同步控制算法进行研究并在相关设备上验证与调试，提高了控制算法的有效性且提高了同步控制性能。

教育背景

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

个人技能

- 熟练使用固高控制器、驱动器、伺服电机、对EtherCAT通信熟悉，倍福控制器，西门子PLC；
- 熟练使用C、Matlab、Python、SCADA、js、Codesys软件以及MySQL、SqlServer等数据库；
- 熟练使用Solidworks、CAD、ANSYS、Adams等制图软件，通过计算机二级、三级及初级程序员(软考)。

荣誉奖励

奖学金：校一等奖学金（本科）；校一等奖学金（硕士）。

2019.10.20 在工程科学学报发表《基于深度循环神经网络的协作机器人动力学误差补偿》。

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、能承受较强工作压力。