陈建坤

求职意向：机械结构工程师

生日：1996.10.09

手机：155 0115 7877

现居：广东 深圳

邮箱：jk.chen@siat.ac.cn

政治面貌：中共党员

身份证：370306199610094710

教育背景 / Education

2019.09—2022.06（硕士）　中国科学院大学深圳先进技术研究院　控制工程

研究方向：除锈清洗爬壁机器人结构设计；超高压水射流装备优化设计；永磁吸附装置磁路设计。

研究成果：1.专利：爬壁机器人（申请号：2021104377346）

2.论文："Design and Simulation Analysis of A Magnetic Adsorption Mechanism for A Wall-climbing Robot"，The 14th International Conference on Intelligent Robotics and Applications

2015.09—2019.06（本科）　大连理工大学　过程装备与控制工程

在校活动：担任过学习委员、班长、学院团支部书记。本科 4 年所获奖学金超过 1.5W。

在校成绩：GPA：3.7/4.0；4 年学习成绩排名位于专业前 5%，保送研究生。

成绩单及荣誉展示

实习经历 / Experience

2020.09-至今　深圳市行知行机器人技术有限公司　机械结构助理工程师

机器人结构设计：参与拟制机器人的结构设计方案，对磁吸附组件进行有限元分析，完成产品整机及零部件的设计，输出加工图纸数量 40+。

结构优化和升级：根据机器人在应用时出现的问题，改进机器人相关结构，调整各部件的材料和加工工艺，提高机器人的可靠性。

项目经验 / Project

2020.07-至今　船舶货舱清洗爬壁机器人设计与研究　结构设计和磁力仿真

结构设计：针对货舱内的实际工况，完成爬壁机器人的方案设计；对机器人进行力学分析，建立机器人的力学模型。设计机器人非标部件，对标准件的选型和计算，完成机器人样机的研制。

仿真计算：利用 ANSYS 和 Adams 软件对磁吸附装置进行仿真计算，确定机器人的运动状态。参数化仿真分析，确定最优磁路，提高机器人稳定型和负载能力。

2021.05-2021.06　机器人曲面行走永磁万向轮设计　结构设计与仿真分析

设计一种新型永磁万向轮，改进万向轮的金属材料和热处理工艺，提高轮子的吸附力和使用寿命，解决现阶段爬壁机器人无法在大曲率壁面行走的问题。

2021.03-2021.04　超高压水射流装置的优化设计　流体仿真

研制一种射流刀架，利用 ANSYS 参数仿真，找到影响清洗质量的关键因素,优化刀架内部腔体,调整腔体粗糙度,内径,配合锥度和安装喷嘴的数量,得到良好的水射流线型。

项目展示

专业技能 / Skill

技能类：CET-4、C 语言程序设计二级、Python 程序设计、单片机开发、PLC 应用

软件类：熟悉 SolidWorks、Pro/E、AutoCAD 等建模软件；掌握 ANSYS、Maxwell、Adams 仿真应用；熟练使用 Office 办公软件