



陈仁杰



专 业：机械工程

籍贯：广东省惠州市

出生年月：1995.10

政治面貌：共青团员

电话：13559772936

邮 箱：renjiechen_hit@163.com

研究方向：航天器柔性多体系统动力学研究

求职意向：机电相关职位

教育背景

2020.09 至今	哈尔滨工业大学	机械工程	工程硕士
2014.09-2018.06	东莞理工学院	机械设计制造及其自动化	工学学士

基本技能

- ◆ **专业技能**：AutoCAD、SolidWorks、Pro/E、ANSYS、MATLAB等
- ◆ **计 算 机**：全国计算机等级考试二级（C++程序设计），熟练操作Word、Excel、PowerPoint、Visio等办公软件
- ◆ **外语水平**：英语CET-4、英语CET-6，具备英文文献阅读能力，论文撰写能力，英文交流能力

所获奖励

- ◆ **研究生期间**： 研究生三等奖学金
- ◆ **本 科 期 间**： 一等奖学金三次，国家励志奖学金三次，优秀大学生三次，优秀毕业生

主要科研经历

2020.09 至今	考虑混合不确定性参数的含间隙柔性机构运动可靠性分析	硕士课题
➢ 简介：研究太空环境下，不确定性因素对柔性多体系统运动性能的影响，分析柔性机构不确定性因素的来源，建立不确定性因素影响下的仿真模型，结合实验平台，综合分析其运动性能。 ➢ 负责：建立考虑间隙和不确定性因素的柔性机构动力学模型；利用Matlab编写确定性和不确定性柔性机构动力学仿真程序，对柔性机构进行不确定性动力响应分析；建立考虑随机参数、区间参数以及混合随机-区间不确定参数的含间隙柔性机构运动可靠性模型；通过仿真程序分析其运动性能，最后结合实验平台对比验证模型的正确性。		
2021.05-2021.06	多维联动伺服系统设计与实验	主要参与
➢ 简介：计算机床各轴的最大移动速度、最大负载、最高重复性位置精度，绘制零件图；选取驱动、传动、检测元件的型号及相关参数；根据实验平台工作原理和接线图，搭建实验平台；编写运动控制程序，开发人机交互界面，进行实物实验。 ➢ 负责：利用数控机床用户手册搭建伺服系统；利用Visual C++编写机床运动程序并进行调试实验。		
2021.03-2021.05	3RPS 并联机床结构设计和运动控制（实验室建设项目）	主要参与
➢ 简介：参与设计高精度的五轴并联机床，车刀安装在三自由度的3RPS并联平台上，工作台有两个自由度。 ➢ 负责：进行并联机构结构设计，特别是每条分支中转动副、移动副和球副的具体机械结构，并绘制零件图和装配图；对并联机构进行运动学分析并编制杆长求解程序等；选取功能零部件并搭建控制系统。		

主要实习实践 & 工作经历

2020.09至今	研究生	从事实验室项目和学位论文相关课题	科研项目
2020.06-2020.09	光弘科技电子有限公司	技术员	工作
➢ 调试镭雕机、贴膜机、贴标机、外观缺陷检测等设备，完成手机产品的检测和包装等工作			
2019.03-2019.09	东莞王氏港建电子有限公司	结构工程师	工作
➢ 主要负责BOM的制作和维护，PCBA产品的组装和包装，生产工艺流程控制，产品不良分析等 ➢ 确定所需的包装材料等各种生产物料，跟进五金件和塑料件的样件确认和开模过程 ➢ 对接客户和供应商，及时整理问题并反馈解决方案，出具工程文件指导产线生产			
2014.09-2018.06	本科		
➢ 通过金工实习和生产实习，操作了各种机械加工设备，掌握了车铣刨磨、冲压和注塑成形等基本加工方法及数控机床的基本代码编写，了解工厂生产工艺流程和主要设备的构造及操作 ➢ 担任班级学习委员，参加院系学生会和志愿者活动，锻炼了与人沟通协作的能力			校内实习 &企业实习 校园活动

自我评价

- ◆ 专业基础扎实，学习和工作态度认真，注重团队协作精神；待人处事诚实友善；性格乐观，独立，积极进取