



张迎松 男

手机 18355307279

邮箱 517137442@qq.com

基本信息

居住地: 安徽 合肥

政治面貌: 中共党员

求职意向

期望职位 自动化相关岗位

教育背景

湘潭大学·硕士

2019-09 至 2022-10

材料工程

职业技能

1. 较为熟练使用 PRO/E、CAD 绘图
2. 熟练使用 ABB 机器人示教及离线编程
3. 熟练使用 ROBOT STUDIO 机器人仿真软件
4. 掌握一定 C++ 语言, 能使用 VISUAL STUDIO
5. 较为熟练使用 LABVIEW
6. 英语六级



自我评价

专业知识扎实, 具有较强的分析问题、解决问题的能力, 逻辑思维缜密, 抗压能力强。在读期间参与多项课题研究, 并在湖南艾克机器人有限公司进行实习, 对于机器人运动仿真以及建立上位机有一定的实践经验和培训经历。期望寻找机器人离线编程、机器视觉、自动化等相关岗位的工作, 学以致用, 为公司创造价值。

在校经历

学生职务

班长

2019-09 至 2022-06

组织班级开展正常的班级工作, 包括班级换届、班级志愿者活动、班级贫困生和年度评优等工作, 做好学生与思政老师的桥梁, 支持学院工作, 向学院反映学生思想生活动态, 为学生争取正当权益。

研究生会主席

2019-09 至 2020-10

负责我院研究生会的全面工作, 掌握各部门的运作情况、工作目标达到与否, 全程监督、指导研究生会相应部门所承担的活动; 团结研究生会的各部门、各成员, 及时发现、解决存在的问题和工作矛盾, 加强研究生会的凝聚力; 及时向主管老师汇报工作情况。

工作经历

湖南艾克机器人有限公司

研发工程师

2020-06 至 2021-07

主要职责: 机器人路径规划及运动效果仿真

工作描述:

1. 采用 PRO/E 绘制工件实际三维模型、在 ROBOT STUDIO 中建立机械装置、外轴
2. 创建机器人系统、I/O 通信模块、布局工作站空间及系统逻辑顺序, 调整机器人运动过程中的姿态变化, 建立相应的防碰撞监控系统
3. 优化机器人路径的规划, 为多个公司制定机器人运动轨迹仿真及离线编程方案
4. 现场安装调试机器人各项功能, 如: 外部通讯、运动轨迹规划、焊接工艺设定、激光视觉跟踪等。

项目经历

湖南湘钢瑞泰焊接机器人工作站设计

2020-09 至 2021-06

利用机器人控制系统实现钢铁圆筒焊接生产自动化, 利用激光视觉传感实现自动焊接。

主要任务:

1. 完成主控箱以及配电柜的部件和 I/O 信号线路的布局。
2. 仿真机器人路径及运动过程位姿调节。
3. 激光视觉技术实现焊缝实时跟踪。

湖南唐盛喷涂流水线机器人工作站设计

2020-12 至 2021-07

主要任务:

1. 通过仿真设计流水线的整体布局, 协调 4 台机器人完成喷涂任务。
2. 通过仿真及示教确定机器人加工路径和姿态变化。
3. 根据喷涂工艺要求, 设定 I/O 控制信号、PLC 控制信号等。

获奖经历

湘潭大学优秀研究生干部

2020-10

湘潭大学志愿服务先进个人

2020-05

院杯篮球赛冠军

2019-11

三等奖学金

2019-09