



宋昌烜

SONG CHANGXUAN

出生年月 1996.11

籍贯 湖北省江陵县

毕业学校 东北大学

专业 机械设计及理论

学历 硕士

个人爱好 旅行 摄影 电影 羽毛球



专业技能

SOLIDWORKS

CREO

AUTOCAD

ANSYS

MATLAB

STM32



个人能力

大学英语 六级笔试523 口语 B

大学德语 A1 (日常用语水平)

全国计算机二级 (MS Office)

Photoshop、Premiere基本操作

微信公众号后台操作 推文撰写

C1 驾驶证

15998306408

song_xuan1996@163.com

辽宁省沈阳市和平区东北大学

求职意向 机械工程师

教育背景



EDUCATION

2019.9~2022.7 硕士 (保送研究生)

东北大学 机械设计及理论专业 专业排名前40%

2015.9~2019.7 学士

燕山大学 机械设计专业 专业排名 10/86

荣誉奖励



HONORS

东北大学一等学业奖学金 2次

燕山大学三等奖学金 4次

燕山大学机械工程学院三好学生

2019.03 东北大学机械学院三维制图大赛一等奖

2017.08 第七届锐普PPT大赛优胜奖

2016.05 燕山大学微视频比赛一等奖

校内任职



POSITION

2019.9~2020.7 学院研究生会宣传部

负责学院研究生活动现场拍照及微信公众号推送及维护工作

2015.9~2016.7 学院团委组织部

负责学院学生党团档案管理, 团支书培训等工作

科研经历



EXPERIENCE

发明专利

解明利, 姜健, 宋昌烜等. 平衡机辅助角度定位仪:

201811579584.7[P]. 2019.10.29.

论文

W Pan, C Song, L Ling. Unloading contact mechanics analysis of elastic-plastic fractal surface[J]. Archive of Applied Mechanics, 2021, 91(6): 2697-2712.

参与课题

2019.09-2020.05 国家自然科学基金 (参与者)

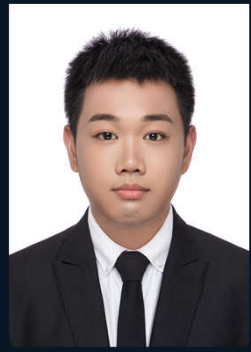
变构态输电线巡检机器人-作业环境耦合机理及动力学响应与位姿调控

2019.12- 国家自然科学基金 (主要参与者)

航空发动机转子紧固结合面微动-摩擦耦合作用机理及其响应演变研究

自我评价

严谨踏实，有责任心，善于管理时间，善于规划与总结
具有团队意识，同时也有独立完成任务的能力
具有很强的学习能力，能够快速接受新知识
热爱生活，兴趣爱好广泛，积极参与各种中集体活动



宋昌烜

SONG CHANGXUAN

☎ 15998306408

✉ song_xuan1996@163.com

📍 辽宁省沈阳市和平区东北大学

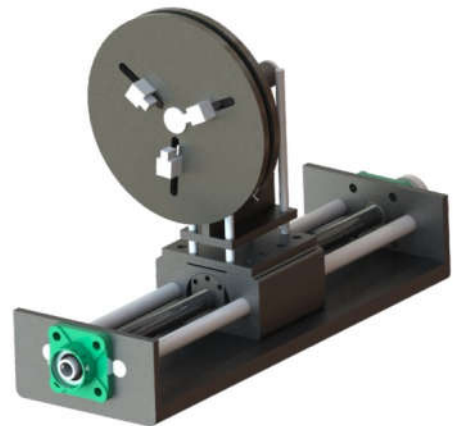
研究成果

ACHIEVEMENT



平衡机辅助角度定位仪

本发明用于在平衡转子试验中辅助确定转子转角，适用于教学演示实验，及工厂制造转子时，辅助确定其质量的修正位置等场景。本发明设计了一种自动定位转子角度的装置可以精确定位需要校正的角度，减少了实验员的工作量，同时实现减少修正次数，快速修正转子达到平衡位置的目的。



输电线巡检机器人

输电线巡检机器人可以完成输电线检查工作，可以跨越输电线上各种障碍。巡检机器人在距离地面50~60m的高空进行作业，工作人员通过地面基站对输电线上的巡检机器人进行实时的控制及信息监测，完成对架空输电线路的检查工作。巡检机器人在驱动电机的驱动下，可在输电线上稳定行驶，并且可以轻松跨越输电线上的防震锤等各种障碍。



螺栓联接结合面动态参数辨识

螺栓联接结合面的接触特性除了受到接触面自身特性，如材料弹性模量、接触面表面粗糙度等，影响以外，螺栓的数量、位置以及预紧力的大小对结合面的动态特性也有显著影响。螺栓联接结合面的动态参数不容易在实验中测出，所以一般采用实验与有限元软件相结合的方法对结合面动态参数进行辨识。并且基于结合面动态参数辨识系统，分析螺栓预紧力、螺栓数量、螺栓分布情况等因素对结合面动态参数的影响。