**刘顿**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | 联系方式：18375860870 | 学 历：硕士研究生 |
|  | 电子邮件：[1058725743@qq.com](mailto:1058725743@qq.com) | 毕业学校：重庆理工大学 |
|  | 政治面貌：预备党员 | 专 业：机械工程 |
|  | 籍 贯：重庆市城口县 | **求职意向：控制算法开发工程师** |

教育经历

* 2015.06-2019.06 重庆理工大学 机械设计制造及其自动化 本 科 综合排名：前5%
* 2019.09-2022.06 重庆理工大学 机械工程（智能农用机械） 硕 士 综合排名：前5%

专业技能

* **专业技能：**熟悉**C++、MATLAB**编程；熟练使用**PLC**;熟练操作工业机械臂及二次开发；精通机械臂的通讯、编程、调试工作。熟练运用**LINUX系统**及**开源机器人操作系统ROS**；了解各类空间坐标系变换算法；熟练运用**CAD**、**SolidWorks**、**CATIA**进行三维建模及运动学仿真；
* **英语技能：**CET- 4（451） CET- 6（437）
* **其他能力：**C1驾照 熟练运用Word、Excel、PPT等日常办公软件

项目及实习经历

* **重庆市项目：丘陵山区智能采摘关键技术及装备研究**

**主要负责：**在Linux系统下搭建基于ROS的机器人控制平台，通过URDF建模搭建基于moveit的机械臂仿真环境；负责机械臂运动规划算法研究及柑橘果实采摘序列规划编程实现，使机械臂完成户外的柑橘采摘。

* **科技竞赛项目：全国机器人竞技大赛—冰雪全明星挑战赛（机器人滑雪比赛）**

**主要负责：**搭建基于树莓派的视觉机器人控制系统，完成树莓派、舵机板、舵机之间数据通信，设计机器人的滑雪动作并完成控制程序的编程；完成动作指令和视觉检测的交互；使机器人能够实现自主滑雪。最终率领团队获得全国第五名的成绩。

* **企业项目：重庆威马股份有限公司——微耕机轮胎智能装配生产线**

**主要负责：**利用机械臂完成轮胎与轮毂的装配，完成机械臂与视觉模块的数据通讯，设计机械臂对轮胎抓取、轮胎气门芯与轮毂气孔精确装配的动作规划和姿态估计。该生产线已在威马公司投产，设备运行良好。

主要成果

* A Mechanical Model of Cutting Citrus Fruit Stem Base on Partial Least Squares Method

Transactions of the ASABE（SCI四区）（排名第二）

* Discrete element modelling of citrus fruit stalks and its verification

Biosystems Engineering（SCI二区）（排名第八）

* 基于超声波传感器的智能跟随系统 传感器与微系统（CSCD）（排名第四）
* 柑橘采摘机械臂运动控制系统（2019SR0676330） （排名第二）软件著作 已授权
* 基于单片机的PLC实时监控系统（2019SR0464105） （排名第三）软件著作 已授权

主要获奖情况

|  |  |
| --- | --- |
| * 第十四全国3D大赛数字工坊挑战赛全国三等奖 | * 重庆理工大学研究生一等奖学金 |
| * 全国机器人竞技大赛—冰雪全明星挑战赛全国第五 | * 重庆理工大学科技活动先进个人 |
| * 第十六届重庆理工大学数学建模比赛二等奖 | * 重庆理工大学优秀研究生干部 |
| * 重庆理工大学开拓杯科技竞赛校级二等奖 | * 重庆理工大学优秀共青团干部 |

自我评价

我是来自大山里的孩子，能吃苦，抗压能力强；担任过学生干部，率队参加过全国竞赛，具备良好的团队合作能力；拥有良好的学习创新能力，发表过专利和论文；会编辑制作简单的视频。具备编程能力，熟悉机械臂操作和简单的二次开发。希望在工作中发挥自身价值。

