



基本信息

姓名：韩佳志 出生年月：1997.12
民族：汉族 政治面貌：中共党员
电话：15998520092 家庭住址：河北唐山
邮箱：hanjiazhi97@163.com 毕业院校：哈尔滨工业大学（保研）



教育背景

2016.09-2020.07 大连交通大学 机械工程（本科） 平均学分绩：94.61（前1%）
主修课程：高等数学(100)、概率统计(100)、数值计算方法(100)、电工与电子技术(100)、机械原理(98)、液压与气压传动(99)、工程材料与成型工艺基础(98)、传感与测试技术(98)、机械制造技术基础(99)、单片机原理与接口技术(99)
2020.09-2022.07 哈尔滨工业大学 机械电子（硕士） 平均学分绩：92.85（前5%）
主修课程：控制理论及其应用(99)、液压伺服系统(96)、机器人技术(95)、快速控制原型技术(95)、多自由度并联机构的分析与控制、系统辨识与自适应控制、气动技术

项目经历

2021.04-今 基于改进洗出算法的九自由度汽车驾驶模拟器研究 硕士课题
设计一款九自由度汽车驾驶模拟器，采用绳驱平面三自由度并联机构与空间六自由度并联机构串联的形式，并基于该结构提出了一种改进的洗出算法。对机构进行运动学和动力学分析，对滤波器的结构和参数进行优化。此外，根据绳索的特点对其进行张力分布的优化，使用力位混合控制等控制策略对系统进行控制。

2020.03-2021.06 基于图像处理技术试卷分数统计系统研究 本科毕业设计
对试卷图像进行预处理，利用自适应维纳滤波器去除噪声，基于Hough变换原理对图像进行倾斜校正，利用MNIST数据集对BP神经网络进行训练，结果用于手写数字的识别，实现分数自动统计功能。

2019.03-2020.06 智能外卖送餐车 国家级大创项目负责人
设计一种智能外卖送餐车，通过对其机械结构和控制系统的设计，能够实现不同进行方式的转换，并基于模拟退火算法进行路径规划，以使配送路线最短。

2020.09-2021.06 基于超冗余串并联机构的变刚度仿生摆动推进装置机理及其关键技术研究
研究通过改变鱼尾截面惯性矩、改变鱼尾气室内气压、利用MACCEPA机构等不同方式改变仿生鱼鱼体的刚度，利用大量游动性能实验探究不同固有频率和不同刚度的鱼体在各种驱动频率下的游动特性，分析鱼体游动速度与摆动频率、摆动幅度间的关系，使仿生机器鱼与生物原型之间游动性能的差距逐渐缩小。

实践经历

2019.11 樱花科技项目 日本交流学习
参观日本科技馆、高校、企业，在东京都市大学材料力学研究室对无人机机翼应变情况进行了研究，利用单臂半桥电路测量了无人机机翼在不同状态下的变化，并对其进行分析。

2016.07-2020.08 创办家教联盟 创业经历
组织优秀大学生为中学生提供家教辅导，并为家庭困难的学生提供免费辅导，已累计帮助216名学员，在这个过程中不仅赚到20万元，实现了经济的独立，而且表达能力和逻辑思维能力也得到了很大提升。

荣誉与技能

荣誉奖项：国家奖学金、辽宁省优秀毕业生、抗疫志愿服务奖、三好学生、校一等奖学金（连续4年）
竞赛奖项：全国大学生数学竞赛一等奖（国家级）、全国大学生数学竞赛二等奖（国家级）、MathorCup高校数学建模挑战赛二等奖（国家级）、机械创新设计大赛二等奖（省级）、全国大学生数学竞赛辽宁省一等奖（省级，2次）、大学生机械创新设计大赛选拔赛一等奖（校级）、“华为杯”数学建模大赛一等奖（校级）
外语水平：英语六级556分，全国大学生英语竞赛二等奖（国家级），具有优秀的读写能力和良好的听说能力。
专业技能：熟练运用CAD、SolidWorks、Creo等建模软件和Adams、Simulink、AMESim、20sim等仿真工具，掌握Simulink与Adams、AMESim等软件的联合仿真；掌握MATLAB、C、Python、Java等编程语言；具有维修电工五级职业资格证书。