

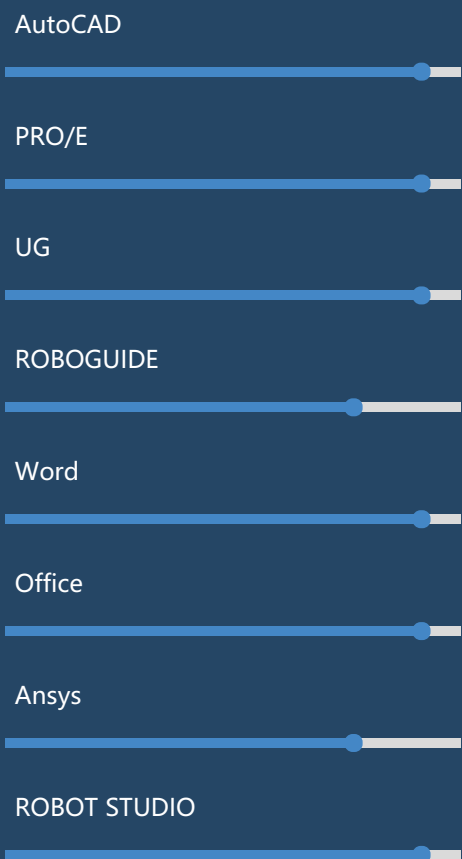


杨磊

基本信息

- 24岁
- 硕士
- 中共预备党员
- 应届生
- 18873239203
- 190478085@qq.com

技能特长



求职意向

- 自动化工程师
- 长沙
- 8-10千/月
- 随时到岗

实习经历

2019.9-2021.7

湖南艾克机器人有限公司

研发工程师

1.使用三维软件绘制工件三维模型，将所绘模型导入ROBOT STUDIO创建工作站

2.创建机器人系统，建立机器人、计算机、视觉传感器等的I/O通讯

3.机器人路径的规划，在ROBOT STUDIO中进行运动轨迹仿真并提供离线编程方案

4.现场安装、调试机器人，如机器人精度校准以及外部通讯的建立

5.结合视觉传感器，为现场工件建立实时跟踪或寻位程序

教育背景

2019.9-至今

湘潭大学

材料工程

主研方向：材料加工、有限元仿真及工艺优化、控制理论、焊接设备及其自动化等。

2015.9-2019.7

湘潭大学

材料成型及控制工程

主修课程：机械设计基础、现代控制理论、金属学与热处理、模具制造、有限元理论、电工学等。

项目经验

2021.8-至今

喷墨打印机系统设计

研发工程师

项目简介：在已有喷墨打印机等硬件情况下，设计上位机软件以及控制板，并完成上位机、下位机、相机之间的通讯。

主要职责包括：1.完成上位机界面布局、按钮控件等的函数功能实现

2.完成相机的标定以及相机拍摄图片的特征点提取算法

3.完成上位机、下位机、相机之间的通讯 4.ARM控制板功能实现

2021.4-2021.7

湖南湘钢瑞泰焊接机器人工作站设计

研发工程师

项目简介：来源于湖南湘钢瑞泰有限公司，由于工人手工焊接的圆筒件含尺寸误差，故利用视觉传感器结合机器人实现焊枪的自动寻位，从而实现焊接自动化。

主要职责包括：1.完成主控箱以及配电柜部件和IO信号线路的布局

2.对机器人运动路径进行仿真以及运动过程中的位姿调整

3.上位机软件的调试、机器人工具坐标的标定、视觉传感器与机器人的手眼标定、跟踪寻位程序的调试修改

奖项荣誉

- 2021年5月获湘潭大学优秀团员
- 2017年5月获湘潭大学优秀团员
- 2015年10月获湘潭大学合唱比赛三等奖
- 研究生期间获湘潭大学二等奖学金
- 大学英语等级六级