合肥工业大学 HEFEI UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

杨志泉

18856923491 yang_zhiquan1116@163.com 安徽合肥
江西抚州
结构设计/机械工程师

教育经历

合肥工业大学 2019年09月 - 2022年06月

机械工程 硕士 机械工程学院 安徽合肥

- 所获奖项：2019年、2020年两次专业综合一等奖学金（专业前10%）

湘潭大学 2015年09月 - 2019年06月

机械设计制造及其自动化 本科 机械工程学院 湖南湘潭

- GPA：3.0(专业前20%) | 荣誉奖项：校优秀学生干部、校级一等奖学金

项目研究经历

国家自然科学基金：高速作业机器人用多维力传感器关键技术研究 2020年04月 - 至今

项目组长

- 设计开发多维力传感器弹性体及过载保护结构，根据力学原理提出结构优化设计的数学模型，并结合正交试验法与有限元分析，传感器的力/力矩灵敏度和过载能力分别提升49.01%、53.85%不等；
- 构建装配传感器的机械臂模型，运用动力学仿真分析，并模拟实际工况惯性载荷，辨识出最小惯性参数集及动态力补偿，实现传感器在高速作业下的动态验证；
- 负责传感器的选材、工程图制图、加工装配，试验平台的搭建及数据采集、标定试验等。

国家自然基金: 可测上升流的三维瞬时海流传感器的研究 2020年08月 - 2021年08月

项目组成员 安徽合肥

- 设计开发三维流速传感器，基于材料力学构建杠杆放大模型，实现海洋流速上升流的可测性；
- 构建三维流速传感器标定平台，独立完成相关结构的工程图制图及审核，后续完成样机的加工装配、实验台构建、采集数据等，实现三维流速的测量及高精度验收标准。

市级科技计划重点项目：肢体训练康复机器人关键技术研究 2019年10月 - 2020年04月

项目组成员

- 负责下肢康复机器人的结构设计，运用动力学分析，并结合Adams软件拟合人体下肢踝关节运动轨迹，研制出基于周转轮系的可调训练幅度、轨迹多样化、多训练场景的下肢康复训练机构；
- 设计配套的遥控器部件，并负责结构部件的选材、加工制图、样机装配及试验数据采集、分析。

成果

- 发表论文：已申《Optimization design of a new six - dimensional force sensor with cross beam》
- 拥有专利：发明专利3项（实审），授权实用新型3项；

实习经历

芜湖天人智能机械有限公司 2019年07月 - 2019年10月

助理工程师（实习生）

- 负责手部、腿部康复器械的产品设计与建模，工程图制图，加工及整机组装；
- 撰写公司相关专利，如分指板、踏步组合式康复训练器、球类运动模拟训练器等。

综合能力

- **专业技能：** AutoCAD、SolidWorks、Creo、Workbench、hyperworks、ADAMS、CorelDraw、Fluent
- **外语水平：** 英语（CET-6），能顺畅浏览和理解专业英文技术文件；
- **自我评价：** 具有较强的创新实践能力、产品设计开发能力以及论文专利撰写能力；能够结合理论设计与实际制作，对产品进行仿真优化分析；具备较强的沟通协调能力、执行力，为人积极乐观、责任心强。