

姚宇宇
意向：机械工程师
研究方向

电话：131-2091-5051
籍贯：内蒙古·呼和浩特市

邮箱：13120915051@163.com
年龄：26 岁



◆ 机械设计制造及其自动化

教育背景

◆ 2019.09 — 至今 哈尔滨工程大学 (211) 机械工程 工学硕士

主修课程：矩阵论、机械设计及其理论、机械动力学、机构分析及综合、机电系统数字控制技术、特种加工技术、机器人学、有限元等

◆ 2014.09 — 2018.06 东华大学 (211) 机械工程 工学学士

项目经历

◆ 2021.04 — 至今 机械臂控制策略研究 毕业课题

项目简介：设计一种实用稳定的机械臂控制算法，实现机械臂单臂或者双臂高效稳定作业。

创新之处：在考虑机械臂防碰撞、奇异性、关节运动连续性、关节运动冲击情形下，研究机械臂的控制策略。

项目职责：利用 Python 编写机械臂控制算法、设计制造一款液压机械手，利用该机械手进行算法测试实验。

◆ 2021.03 — 2021.05 自动化吊装方案设计 项目负责人

项目简介：某核研究院需求，要求设计自动化吊具一台，完成高精度的自动化吊装。

项目职责：完成自动化吊具总体控制方案设计、传感器选型和询价。

◆ 2020.08 — 2020.09 水下观测型 ROV 设计及制造 项目负责人

项目简介：设计并制造一款在水下具有灵活观测能力的水下 ROV。

项目职责：完成 ROV 整机结构设计、操作三轴机床完成机器人主要零部件的制造加工、完成机器人整机组装和水下试验。

◆ 2020.02 — 2020.11 水下爆破机器人 项目负责人

项目简介：宁波市创新项目，设计一款用于水下桥墩爆破的作业机器人。该机器人的总体结构设计方案为一款总重约 400Kg 的水下机器人，搭载有两个水下机械臂，并且机器人携带炸药。

项目职责：完成总体结构设计方案制定、机器人总体控制方案设计、传感器选型和询价、流体力学仿真。

学术成果

- | | | |
|--------------------|------|-------------------|
| ◆ 一种水下磁吸附履带式巡检机器人 | 第二作者 | 申请号：202110440600X |
| ◆ 一种类人电液水下机械手 | 第二作者 | 申请号：2021104097256 |
| ◆ 一种便于移动的主从水下双臂机器人 | 第二作者 | 申请号：2021104097171 |
| ◆ 一种船舶推进器检测机器人 | 第二作者 | 申请号：2021104633361 |

实习和工作经历

◆ 2020.07—2020.09 哈尔滨斑斓海洋科技公司 实习生

◆ 2019.04—2019.08 上海快仓智能科技有限公司 硬件部机械组实习生

工作成果：(1)高效完成公司 P0 级别加拿大 Daiso 六托盘工作站项目的方案设计、机械结构设计、工程图纸绘制。

(2)协助工程师完成公司第一台料箱机器人的设计研发到第一台样机组装完成。

个人技能

- ◆ 英语能力：CET-6 (521 分)，具有良好的英语读写能力
- ◆ 机械设计能力：熟练使用 SolidWorks、CREO、AUTOCAD、UG、掌握机械制图规范
- ◆ 编程能力：熟练使用 matlab、C++、Python、熟悉 Linux 系统命令
- ◆ 软件仿真能力：熟练使用 ANSYS、Adams、ROS 机器人开发系统

自我评价：责任心强；具有一定自学能力；喜欢运动、读书、听歌、看电影、逛街；曾经运动减肥 20 斤