



哈尔滨工业大学
HARBIN INSTITUTE OF TECHNOLOGY

王志豪

电 话: 17863108930

籍 贯: 山东省枣庄市

电子邮箱: 17863108930@163.com

政治面貌: 中共党员

地 址: 哈尔滨市南岗区西大直街 92 号 (邮编: 150001)



教育背景

2020.09 - 2022.06	哈尔滨工业大学	机械电子工程 (机器人研究所)	学硕 (保研)
2016.09 - 2020.06	哈尔滨工业大学	动力机械及工程类(1/59)	本科 (前 1%)

主修课程: 机械设计 (92)、机械工程材料 (92)、机械原理 (86)、自动控制原理 (97)、控制理论及其技术 (97)、数值分析 (95)、机器人技术 (91)、传感技术 (90.5) 等

项目经历

2020.09 - 至今	基于机器视觉的跨尺度组件转运与装配技术研究	项目负责人
➢ 根据功能要求设计合理的方案, 进行结构设计和硬件选型并利用UG完成动态运动仿真 ➢ 搭建显微视觉系统, 对样品进行图像预处理、边缘提取、尺寸测量、识别定位等工作 ➢ 利用Matlab对机器人进行轨迹规划仿真, 并进行机器人手眼系统运动与视觉的交互控制 ➢ 采用模块化思想进行自动装配系统软硬件设计, 利用 C++开发上位机控制软件		
2020.08 - 2020.12	直立行走式磁微机器人的制备与实验研究	参与项目
➢ 设计双足直立行走式磁微机器人的结构, 利用紫外光固化的方式制备该磁微机器人 ➢ 提出利用圆锥摆动磁场控制磁微机器人步行移动的方法, 建立其力学模型和运动模型 ➢ 实验验证磁微机器人步行移动的可行性, 并研究磁场变化角度与频率对其行走速度的影响		
2019.12 - 2020.06	真空吸附式微操作工具末端设计与实验研究	本科毕设
➢ 使用Catia建立真空吸附式末端模型, 使用Ansys软件对末端静态分析和模态分析, 建立力学模型 ➢ 根据不同的零件形状和尺寸设计不同形状的真空吸附末端, 将其综合成多功能的真空吸附末端		
2016.12 - 2019.06	哈尔滨工业大学HRT巴哈方程式赛车队	国家级竞赛
➢ 担任底盘系统悬架负责人, 设计适合的悬架类型并用 Catia软件建模 ➢ 利用ANSYS对模型进行稳态、瞬态和模态仿真分析, 建立力学模型和运动学模型 ➢ 负责整车sketch, 利用Catia软件进行建模, 并用Adams软件进行动力学、运动范围和峰值载荷分析		

个人荣誉

国家奖学金2次	国家励志奖学金1次
中国大学生巴哈大赛全国第一名	哈尔滨工业大学二等奖学金1次
全国大学生数学建模竞赛省三等奖	哈尔滨工业大学年度优秀学生
山东省物理竞赛一等奖	哈尔滨工业大学优秀团员、三好学生、优秀学生

个人技能

专业软件: 熟练掌握AutoCAD、Catia、UG、Pro/E、SolidWorks、ANSYS、Matlab、Visual Studio、Adams, 熟悉C++编程语言和MFC, 了解OpenCV图像处理算法库

办公软件: 熟练使用Office、Visio、Origin, 熟悉Ps、Pr

其 他: CET-6

学生工作

2017.09- 2018.06	班级班长兼团支书	班 委
➢ 组织班级复习考试、英语六级等学习活动, 获得创意团日比赛三等奖		
2018.06- 2018.07	“擎动上海”暑期实践活动-走访上海名企	社会实践
➢ 实地考察上海大众、上燃等企业, 了解汽车动力行业前景		
2018.09- 2019.06	哈工大图书馆信息部部长	学生组织
➢ 负责主题沙龙、讲座等活动, 提高同学阅读兴趣		
2019.08- 2019.09	一汽解放汽车有限公司无锡柴油机厂	实 习
➢ 参观实习柴油机装配, 了解内燃机制造工艺和总装流程		