

黄能林

应聘岗位：物流仓管



湖南省湘潭市

1997.07.02

17573209772

981993423@qq.com

教育经历

- 2019.9~至今 湘潭大学 材料科学与工程（焊接方向） 工学硕士
涉及智能制造工业机器人研究, 激光视觉传感焊缝跟踪技术的应用, 焊接模拟仿真及工艺优化。
- 2015.9~2019.6 湘潭大学 焊接技术与工程 工学学士

项目经历

钢包及法兰盘拼焊自动化焊接（湖南湘钢瑞泰科技有限公司）

主要职责：整体技术方案的讨论与负责，现场布局及安装，机器人焊接路径规划及机器视觉方案设计，钢包焊接工艺参数的调试。

- 负责钢包自动化焊接设备的选型及设备在现场的落地安装，机器人与配套设备的通讯及线缆布局；
- 负责激光视觉传感器的安装，完成 ABB 机器人与激光视觉的通讯及 ABB 机器人与激光视觉之间的全标定工作；
- 负责在 roborstudio 中进行钢包焊接路径的仿真与规划，机器人焊接程序的编写；
- 现场调试，激光视觉传感器跟踪位置和设计的方式，钢包及法兰盘拼焊焊接工艺参数的设计及优化。

复杂曲面焊缝机器人自动化焊接应用（中国航发南方工业有限公司）

主要职责：整体技术方案的讨论与负责，机器人焊接路径规划及机器视觉方案设计，零部件焊接工艺参数的调试。

- 机器人路径规划及离线编程；
- 确定线激光位移传感器与焊枪手眼关系模型，求解其手眼关系矩阵；
- 编写实现线激光位移传感器对发动机零部件待焊位置特征识别算法；
- 实现上位机与线激光位移传感器与 ABB 机器人之间的双通道通信；
- 编写机器人焊接生产程序，线激光位移传感器跟踪和纠偏调试，现场调试，零部件焊接工艺参数的设计与调试。

Kuka_sim_pro 离线编程机器人仿真及实操 kuka 机器人（校内实验室）

- 主要职责：根据导师商谈的项目方案做出机器人仿真布局，确定方案的具体流程。数的设计及优化。

实践经历

- 2020.3-2021.9 湖南艾克机器人有限公司，研发工程师
- 2019.3-2019.6 “机器人自动化”、“现代控制理论”助教
- 2018.09-2019.06 湘潭大学焊接研究所课题组财务负责人
- 2018.09-2019.06 团支书、班级联络负责人

专业技能

软件操作：

- 机器人离线编程，熟练使用 Kuka.SimPro、robots studio；
- 视觉图像处理，熟练使用 Halcon、Opencv；
- 开发工具：熟练使用 C++ 对图像处理进行编程；
- 二维图纸：AutoCAD；
- 三维图纸：Solidworks。
- 其他：通过英语 CET-4，计算机二级，C1 驾驶证。

荣誉奖励

- 湘潭大学 2020 年度优秀团员
- 湘潭大学 2018-2019 年度丙等奖学金
- 第三届全国大学生焊接创新大赛三等奖

自我评价

- 为人勤奋踏实，待人真诚，有较强的责任心和团队合作意识，做事积极主动，认真仔细；
- 关注国内外先进科学技术发展，对工业机器人、智能算法、机器视觉、编程控制方向有浓厚兴趣；
- 本人爱好跑步，羽毛球，阅读，有良好的作息和生活习惯。