



基本信息

姓名：庞智慧

出生年月：1997-10

工作年限：应届生

求职意向：机器人运动算法工程师

电话：17805056308

邮箱：pzh_0395@163.com



教育背景

2015-09 ~ 2019-07

南通大学

自动化（本科）

- 2015-2016年度三等奖学金
- 第十届全国大学生数学竞赛（非数类）三等奖
- 主修课程：电路、数电模电、电机拖动、自动控制原理、单片机、过程控制、PLC等

2019-09 ~ 至今

中国计量大学

控制科学与工程（硕士）

- 多次获得校学业奖学金
- 主修课程：机器人原理与应用、最优控制、智能控制、伺服控制、非线性自适应控制等

实习经历

2020-12 ~ 至今

浙江钱塘机器人及智能装备研究有限公司

机器人控制器研发

- 2020.12-2021.4，负责咖啡机器人整体方案的设计，包括设备选型、部件设计、组装调试等；
- 2021.4-2021.8，负责工业机器人控制器中复杂曲线部分的算法设计完善，以及算法功能测试等；
- 2021.8-至今，负责复杂曲线指令功能的编写，在示教器处的语法解析部分的功能实现；
- 期间了解了协作机器人中牵引复现、奇异点规避、碰撞检测等关键问题

技能特长

- 熟练掌握Office办公软件，掌握C++基本语法的使用，以及跨平台环境的配置；
- 掌握Solidworks三维绘图软件的使用，及MATLAB机器人仿真工具箱的使用；
- 了解Linux Shell命令、Ubuntu、Debian等Linux系统的使用，以及ROS环境下MoveIt!及Gazebo仿真；
- 了解Adams、V-rep等机器人仿真软件的使用，进行简易仿真；
- 了解MATLAB、SPSS等数据处理软件的使用；初步了解LaTex排版软件的使用

荣誉证书

英语四级

英语六级

计算机二级

普通话二级

自我评价

本人性格沉稳，责任心强，待人热情、真诚；工作认真负责，积极主动，能够吃苦耐劳，沟通协调能力强，具有一定的抗压能力；具有较强的适应能力和团队协作意识；读研及实习期间，认真学习机器人的相关基础知识，密切关注研究动向，了解最新的运动控制算法，学习不同平台下仿真工具的使用，同时在实习过程中积累了一定的调试经验。