



基本信息

姓名：周小华
电话：18684831276
籍贯：湖南永州
专业：机械工程

出生年月：1994.03
政治面貌：中共党员
就读学校：昆明理工大学
邮箱：xhzhou16@163.com



教育经历

2019.09-至今 昆明理工大学 机械工程（专业硕士）
主修课程：现代控制工程，数理统计，人工智能，机器人工程，检测与传感技术等
2013.09-2017.06 湖南涉外经济学院 机械设计制造及其自动化（工学学士）
主修课程：机械设计，机械原理，机械制图，有限元分析，电子电工等

职场/校园经历

2021.04-2021.08 成都铂贝科技有限公司 ROS 无人车实习生
负责无人车的功能开发、配置调试及测试，主要：1.将 Navigation 功能包集成到无人车上，结合飞控做室外导航；2.无人车双光云台驱动开发；3.无人车二维建图、三维建图和航点跟随的测试；4.微信公众号的编写等。
2019.10-2020.04 大学生创新创业项目《医疗变形金刚》 项目组负责人之一
使用 Solidworks 进行多功能轮椅床的结构设计，进行多功能轮椅模型的组装。整个模型搭载树莓派、L298N、PCA9685、电机等。通过 Python 编程实现多功能轮椅的各项运动。
2018.04-2019.08 东莞市拓朴机电设备有限公司 助理工程师
主要工作：根据客户提供的冲床和料带等相关资料使用 AutoCAD 进行非标模内攻牙机的方案设计，同时根据方案设计使用 Solidworks 进行模内攻牙机的三维建模。偶尔也随售后人员进行新机安装和现场的故障处理。
2017.12-2018.03 蓝思科技股份有限公司 设备技术员
负责精雕机（CNC）的日常维护保养与故障维修，同时对李群 AOI 上下料机进行调试、故障诊断及处理。

科研及奖励

硕士阶段

学业二等奖学金（2020，2021），院支部优秀党员
已受理发明专利：一种可转换为医疗用床的多功能轮椅及其控制方法；一种打瓜脱籽机
已授权实用新型专利：一种可转换为医疗用床的多功能轮椅；一种打瓜脱籽机
期刊论文：《WiFi 环境下多功能轮椅床研究与设计》（2020.09.15 见刊）
已投递论文：《Research on Object Grasping Control System of uav Based on Gesture Recognition》
《基于 ROS 和 PX4 飞控的四轮驱动移动机器人研究》

本科阶段

国家励志奖学金、湖南省优秀毕业生、校优秀毕业生，校二等奖学金，校社会工作奖，校三好学生

技能及证书

C1 驾驶证 英语四级(467) 教师资格证
熟练使用 AutoCAD、SolidWorks、Creo、Ansys 和 Office 办公软件，
比较熟练使用 Ubuntu 和 ROS(机器人操作系统)，对 C++ 和 Python 编程有一定的基础。
系统的掌握了移动机器人激光 SLAM 的知识、移动机器人的 Navigation 及导航所需要的算法。

自我评价

本科期间担任班长，拥有较好的组织能力和沟通能力；硕士研一期间在院党支部担任支委，通过支部工作增强了责任心和耐心。自幼在农村长大，有较好的吃苦耐劳精神和坚韧不拔的品质。

