



廖承龙

自我评价

本人性格热情开朗,待人友好,为人真诚谦虚。能吃苦耐劳,尽职尽责,有耐心。善于与人沟通,乐观豁达。为人诚恳勤奋、好学,脚踏实地,有较强的团队精神,工作积极进取,态度认真。很强的抗压能力和强烈的责任感。

技能证书

造型软件: SolidWorks、

PROE、AutoCAD、CAXA

仿真软件: ABAQUS、

ANSYS Workbench、

Adams

编程软件: MATLAB、

Keil、IAR

办公软件: Office

证书: 计算机二级、三维

CAD 应用工程师证

语言: 英语 (CET-4)

◆ 性别: 男

◆ 政治面貌: 预备党员

◆ 联系方式: 15279978637

◆ 邮箱: 963964790@qq.com

◆ 出生年月: 1996.10

◆ 籍贯: 江西吉安

◆ 学历: 硕士

◆ 地址: 福建厦门

教育背景

2019.09—2022.06 华侨大学

机械工程

硕士

主修课程: 机械振动, 现代制造技术, 弹塑性力学, 试验设计与数据分析

2015.09—2019.06 萍乡学院

机械设计制造及其自动化

学士

主修课程: 机械设计, 机械原理, 工程制图, 工程材料及成型技术

项目经历

1、2020.09-至今 硕士课题 <<输电铁塔攀爬机器人设计与分析>> 负责人

基于国内外铁塔攀爬机器人, 研发一种实用可靠的攀爬机器人, 流程分为六步。

1.依据工作环境和指标确定结构设计方案, 通过 SolidWorks 建模;

2.进行静力学分析, 验证设计可靠性, 通过 Workbench 对零部件和整机进行

有限元仿真, 确定结构和材料是否满足工作要求以及进行结构优化改进;

3.推导运动学、动力学方程, 通过 MATLAB 模型验证, 进行 Adams 仿真;

4.进行电机选型, 选用 STM32 作为主控制器, 设计一套控制系统;

5.绘制零件加工图纸, 与加工人员沟通解决加工问题, 组装测试样机;

6.进行可靠性校核, 提出验证测试方案, 确保产品可靠性。

发明专利: 一种输电铁塔攀爬四足机器人及其攀爬方法 (申请号: 202110088488.8) [已实审]

2、2019.09-2020.09 横向课题 <<水泥库清库系统设计>> 主要参与者

参与研究设计一套水泥库清库设备, 包含破碎机、多绳牵引清库机以及履带式无

线遥控水泥库库底清库机, 负责整机结构设计建模并绘制产品装配图和零件图,

协调机械加工厂、液压厂和相关配件厂制造样机, 并进行相关实验测试。

实用新型: 一种多绳牵引清库机 (申请号: 202022282083.1) [已授权]

一种使用便捷、轻量化的粉料库清扫机 (申请号: 202022280994.0) [已授权]

获得荣誉

第十七届全国“挑战杯”大学生课外学术科技作品竞赛 国家三等奖 2021

第十五届福建省“挑战杯”大学生课外学术科技作品竞赛 省级一等奖 2021

江西省大学生科技创新与职业技能竞赛物理创新 省级二等奖 2017

第二十八届华侨大学“挑战杯”大学生课外学术科技作品竞赛 校二等奖 2021

第二十七届华侨大学“挑战杯”大学生课外学术科技作品竞赛 校二等奖 2020

第六届华侨大学“互联网+”大学生创新创业大赛 校银奖 2020

华侨大学硕士研究生二等学业奖学金 2021