

朱海洋

电话：15365478513 | 邮箱：1846638483@qq.com | 上海
2022届应届毕业生 | 求职意向：机械臂算法/运动控制 | 期望薪资：面议



教育经历

上海海洋大学(双一流学科建设高校)

2020年09月 - 2022年06月

机械工程 硕士

- 相关课程：计算方法；矩阵论；机械振动；机电系统控制实验；机器人学等
- 研究方向：工业机器人轨迹规划，运动控制
- 2021年9月获得校三等学业奖学金

江苏师范大学

2016年09月 - 2020年06月

机械设计制造及其自动化 本科

- 相关课程：机械控制工程基础；数控加工自动编程；计算机程序设计；MATLAB及应用等
- 2017~2019获得校三等奖学金3次（专业前10%）
- 2018年1月获得优秀志愿者称号

实习经历

abb(中国)有限公司(500强企业)

2021年06月 - 2021年08月

测试实习生 研发部

上海

- 1.使用示教器、传感器和上位机等对工业机器人进行单轴或整机的性能测试。
- 2.完成机器人测试报告以及相关的技术文档，解决问题并定期汇报。
- 3.使用Python/MATLAB进行GUI编程以及数据分析。

项目经历

智能小车系统设计与视觉定位方法研究

2020年08月 - 2020年11月

- 对小车进行改造，重新设计硬件，装载GPS和树莓派系统，实现无人控制；
- 负责小车路径规划算法和智能优化算法的研究；
- 提出一种改进的单目视觉惯性slam算法，并进行了实验验证。

基于S型速度曲线的工业机器人连续多轨迹规划

2020年11月 - 2021年04月

- 以六轴工业机器人为研究对象，对传统S型加减速控制算法改进，解决多段路径平滑过渡问题；
- 负责轨迹规划算法的开发，智能优化算法的改进以及论文的撰写；
- 在MATLAB以及ROS平台上进行算法仿真验证，负责机械臂模型的建立和仿真环境的搭建。

基于混合B样条插值的工业机器人时间—能耗最优轨迹规划

2021年04月 - 至今

- 针对工业机器人工作效率、能量消耗以及启停时的柔性冲击问题，提出了一种5-3-5分段插值轨迹规划方法。
- 以时间和能耗为目标，利用粒子群算法对工业机器人进行多目标优化。
- 负责轨迹规划算法的开发，改进与论文的撰写。

技能/证书及其他

- **技能**：数据处理与分析；MATLAB算法仿真与GUI编程；Python编程；熟练使用ROS机器人操作系统，包括建立URDF模型，Rviz和Moveit仿真环境的搭建；熟悉Linux基本指令和语法；熟练掌握solidworks，UG建模软件和ADAMS/ANSYS运动仿真软件。
- **证书/执照**：国家计算机二级；CAD职业技能证书
- **语言**：英语（CET-4），英语（CET-6）