

刘海洋

求职意向： 机械工程师



年龄：24

籍贯：安徽宿州

电话：18297666349

民族：汉

政治面貌：中共党员

邮箱：1024103133@qq.com

教育背景

2021.09-2024.06

合肥工业大学

机械工程 | 硕士

研究方向：机器人

2017.09-2021.06

合肥学院

机械设计制造及其自动化(双元制) | 本科

项目经历

2022.03-2023.12 合肥工业大学实验室自制仪器设备项目，智能装配产线开放式控制实验平台，在研，参与

项目描述：基于原有FANUC机器人产线实验平台，增设工具快换系统、视觉系统，开发上位机控制软件并实现数字孪生系统搭建。

负责内容：设计气动快换装置，开发机器人工具快换系统；基于 Qt 平台开发上位机控制软件，结合 V-REP 软件开发数字孪生系统；搭建双目测距系统，实现机器人视觉伺服抓取。

2022.01-2024.12 安徽省科技厅，安徽省重点研究与开发计划，基于红外光谱与自适应控制的艾灸理疗装置研发与临床研究，在研，参与

项目描述：设计六自由度艾灸理疗机器人及相关辅助装置，结合机器视觉与自适应控制算法等，完成智能艾灸理疗控制并进行临床研究。

负责内容：艾灸理疗机器人机械结构设计，灸头进给装置和刮灰装置的设计；机器人运动学建模，并完成基于开环法的机器人运动参数标定及误差补偿。

2022.09-2023.12 合肥工业大学工程训练国家级实验教学示范中心项目，五自由度工业机器人，在研，参与

项目描述：五自由度工业机器人设计，基于倍福 PLC 搭建机器人控制系统，并开发上位机控制软件。

负责内容：机器人结构设计、SW 出图、ANSYS 仿真优化结构设计；基于 Qt 平台开发机器人上位机软件，实现机器人控制。

技能及荣誉

CET-6 能熟练进行听说读写译

熟练运用 AutoCAD、Solidworks、UG、ANSYS 等软件进行建模或仿真

熟练使用 MATLAB、C++编程语言，熟练使用 Qt 进行开发

《基于 KAREL 语言的 FANUC 机器人开源控制系统设计》北大核心 机床与液压

《基于双目视觉技术及 LM 算法的机器人的零点标定系统及其方法》发明专利 实审

《一种长臂型九自由度串联机械臂及其运动规划方法》发明专利 实审

2021-2022 学年：研究生学业二等奖学金、二等 SMC 奖学金

2022-2023 学年：研究生学业三等奖学金、二等 SMC 奖学金

自我评价

拥有良好的沟通和协调能力，善于应变，能够快速适应新环境，熟练使用多种编程语言，不仅具备良好的机械设计技能，且对软件及电控方面都有一定的了解，并对机械行业十分热爱。