由韩



求职意向：机器人软件开发 / Python 上位机开发 | 意向城市：北京

15853773902（微信同号） | youhan_apr14@163.com

个人网站：**youhan.zhangyinqi.cn**

2027 届机械工程硕士，以 Python 机器人应用开发为主，具备机械设计、嵌入式设备联调、通信与电气集成经验，能够结合软硬件分析问题，推进系统集成与实机验证。

教育背景

北京工商大学 | 机械工程 | 硕士 2024.09 - 至今

GPA 3.96 | 专业排名 3/37

北京工业大学耿丹学院 | 机械设计制造及其自动化 | 本科 2018.09 - 2024.06

GPA 4.05 | 专业排名 1/30 | 英语 CET-6

专业技能

- **软件开发：**使用 Python 开发上位机、UDP/JSON 数据接口及自动化脚本，使用 Unity/C# 开发客户端功能。
- **机械开发：**使用 SolidWorks、AutoCAD 建模出图，具备需求拆解、结构设计、加工装配与验证迭代经验。
- **通信与机电：**具备 CAN 连接、供电与急停方案设计经验，参与嵌入式设备接入及弱电通信联调。

实习经历

北京若伴机器人科技有限公司 | 机器人研发实习生（软件开发与系统联调） 2026.07 - 至今

PICO 双臂遥操作与数采对接

系统连接 PICO 客户端、PC 控制程序、双臂与外部数采，需兼顾控制模式切换与数据连续性。负责 Python State/Action 打包及 UDP/JSON 发送、客户端功能与设备联调。

- **跨模块故障定位：**针对“UDP 持续发送但采集中断”，通过抓包与代码追踪定位归位后右臂动作状态清空、Action 缺失，修复发布逻辑，恢复归位后的有效数据输出。
- **控制与采集并发：**对比包序号与业务帧更新，定位同步 Home 阻塞控制循环及双臂报文超限；以非阻塞状态机推进归位，统一收发包长限制，经现场复测恢复按键归位期间连续录制。
- **控制与安装适配：**针对 MoveP 跟随卡顿，参与厂商 MIT 模式切换与参数调试；结合侧装位姿关系调整初始位姿及控制映射，完成正装到侧装的遥操作适配。
- **现场配置改进：**针对网段变化，使用 Unity/C# 为 PICO 增加目标 IP 键盘输入，支持现场调整发送地址。

机械臂测试台架 | 机电设计与系统集成

- **机电接口统筹：**将机械臂安装与测试需求转化为结构布局、连接和装配要求，设计 CAN 连接、供电及急停方案，协调机械、电气与通信接口。
- **从设计到运行：**完成建模出图、加工制备与装配迭代，使用 Python 接入控制盒，联调机械臂、相机与域控制器；根据装配和运行问题修改方案并复核。

科研与成果

- **仿真自动化：**使用 ABAQUS/Python 设置织物模型边界与材料属性、完成多工况计算；第一作者论文审稿中。
- **建模验证：**完成开孔钢板 4 类孔形、60 组仿真，用 MATLAB 建立预测模型；第一作者 SCI 论文已发表。

荣誉与服役经历

- 北京市机械设计创新大赛三等奖 | 北京市优秀毕业生（2024） | 北京市三好学生（2023）。
- 中国人民解放军海军某部队卫生员（2019.09 - 2021.09），获“四有”优秀士兵（2021）。