

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

2027 届机械工程硕士，具备机械臂场景的软件开发与设备联调经验，参与 PICO 遥操作数据发送、客户端功能开发及采集链路故障修复，能够结合软件、通信与机械原理分析现场问题。



教育背景

北京工商大学 | 机械工程 | 硕士

GPA 3.96 | 专业排名 3/37

2024.09 - 至今

北京工业大学耿丹学院 | 机械设计制造及其自动化 | 本科

GPA 4.05 | 专业排名 1/30 | 英语 CET-6

2018.09 - 2024.06

专业技能

- Python 开发**：具备上位机功能开发、UDP/JSON 数据发送及设备接口接入经验，可编写 ABAQUS 自动化脚本。
- 客户端与联调**：使用 Unity/C# 开发 PICO 功能，具备机械臂控制参数、安装配置及网络连接调试经验。
- 工程基础**：使用 SolidWorks、AutoCAD 建模出图，使用 ABAQUS、MATLAB 进行仿真与数据分析。

实习经历

北京若伴机器人科技有限公司 | 机械结构设计实习生

2026.07 - 至今

PICO 机械臂遥操作与数据发送 | Python 开发、设备联调

通过 PICO 手柄与 PC 控制程序驱动机械臂，为外部数采程序提供遥操作状态与动作数据。

- 数据接口开发**：使用 Python 开发 State/Action 数据打包及 UDP/JSON 发送功能，对接数采程序；排查并修复归位后右臂 Action 缺失导致的采集中断。
- 归位录制修复**：将按键触发的 Home 归位改为非阻塞状态机，统一收发两端的 UDP 包长限制，解决控制帧停滞与大包拒收导致的录制中断，支持归位过程连续采集。
- 控制与安装适配**：针对 MoveP 连续跟随卡顿，参与厂商 MIT 模式切换与参数调试；完成机械臂正装转侧装的初始位姿、控制映射配置与联调。
- 客户端功能开发**：使用 Unity/C# 为 PICO 增加目标 IP 键盘输入功能，适配网段变化，支持现场修改数据发送地址。

设备集成与工程验证

- 使用 Python 接入睿尔曼控制盒，完成机械臂控制链路及头部相机与域控制器连接的联调。
- 面向机械臂及测试台架完成连接件建模、工程出图和装配迭代，累计设计并交付 30 余件 3D 打印验证件。

科研经历

PVC 涂层织物多尺度性能研究 | 学生负责人

2025.11 - 2026.06

- 使用 ABAQUS 建立微观模型，通过 Python 脚本自动设置周期性边界条件、各向异性材料属性并完成多工况计算；第一作者论文审稿中。

DC04 开孔钢板应力集中研究 | 学生负责人

2024.11 - 2025.10

- 完成 4 类孔形、60 组参数化仿真，使用 MATLAB 构建应力集中系数预测模型；第一作者发表 SCI 论文 1 篇。

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)。