

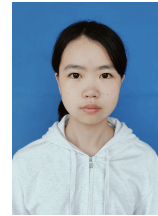


刘雅心

申请意向：推免攻读硕士研究生 专业：机器人工程

☎ 19122646367 ✉ 052350204@nuaa.edu.cn

个人作品集：<https://www.yaxin-liu.asia/>



🎓 教育背景

南京航空航天大学 机器人工程 2023.09 - 至今
绩点：89/100 专业排名 6/58

- 数学类：线性代数 96，高等数学 94，概率论与数理统计 85
- 机械类：机械设计 96，机械制造技术基础 95，工程图学 91，机械原理 85，机器人结构设计和控制技术 95
- 控制类：控制系统工程 98，数电 93，模电 83，机器人工程学 91，C++语言程序设计 90
- 英语：CET-4 553，CET-6 487

🏆 获奖情况

- 奖学金类：优秀学生奖学金三等奖（两次），学业一等奖学金（两次），学业奖二等学金
- 机器人比赛：RoboMaster 2025机甲大师超级对抗赛全国赛全国一等奖，RoboMaster 2025区域赛一等奖
- 学科竞赛类：第十七届全国大学生数学竞赛初赛三等奖

📖 科研经历

RoboMaster 2025 机甲大师超级对抗赛 2024.09 - 2025.08
云台机械负责人 国家级一等奖（全国十六强）

- 针对弹链卡弹、云台抖动和电机散热不足的问题，迭代了两版图纸，加工装配后通过测试逐项解决
- 负责两代哨兵机器人的云台机械设计，用双Yaw轴分级驱动提供更快的响应，设计了鹅颈弹链结构
- 全程参与样机加工、装配和赛场维护，助力战队斩获全国赛及区域赛一等奖

基于ROS的扫地机器人自主导航系统 2026.04
导航算法与系统集成 ROS技术基础及应用课程大作业

- 基于ROS Noetic搭建Gazebo仿真环境与ROS导航系统，实现室内自主清扫机器人的SLAM建图与路径规划
- 用模块化ROS架构写导航节点，便于后续功能扩展与算法优化

二级圆柱齿轮减速箱设计 2025.12
独立设计者 课程设计成绩优秀（95）

- 独立设计二级圆柱齿轮减速器，严格遵循国家标准进行参数计算、强度校核及轴系、箱体结构设计
- 完成减速器轴系结构、箱体结构及附属零件的详细设计，绘制符合国家标准的全套工程图纸

🔧 专业技能

- 机械设计与仿真：熟练使用 SolidWorks 三维建模、装配与工程图绘制；熟悉 ANSYS 有限元分析
- 机器人开发：掌握 ROS1/ROS2 机器人操作系统；具备机器人底层节点开发、系统集成与调试能力
- 编程语言与工具：熟练掌握 C++、Python；熟悉 Linux/Ubuntu 开发环境、Git 版本控制

💡 个人特质

- 拥有丰富的机器工程实践经验，动手能力突出，全程参与过多个项目从图纸到实物的落地过程
- 会考虑加工成本、装配难度和性能，能够在技术指标与落地成本中找到平衡
- 具备良好的问题解决能力与团队协作精神，能够在高压环境下高效完成任务
- 拥有快速学习能力与自驱力，能够快速掌握新技术并应用于实际项目