

个人简历

姓名：李成华

出生年月：1999年03月

政治面貌：中共党员

在校职务：自动化学院兼职辅导员

家庭住址：黑龙江省绥化市

联系电话：15545523406

个人主页：<https://chenghua.site>

微信：L15545523406

邮箱：mail_chenghua@163.com



教育背景

2022.09–2025.07	哈尔滨理工大学	电子信息	硕士 (GPA:4.13/5)
2018.09–2022.07	哈尔滨理工大学	电子信息科学与技术	学士 (Top10%)

科研经历

- 2024年07月—2024年09月** 开源科研无人机实验平台 哈尔滨理工大学自动化学院
项目概述：基于PX4开源飞控固件和ROS机器人操作系统，完成无人机在提供初始位置悬停、当前点悬停、降落以及移动等多种控制状态。
承担任务：负责实验室P450系列无人机的设备安装与调试工作，模拟真实环境，通过Prometheus平台进行仿真调试。
- 2024年04月—2024年06月** 集群任务重构模型开发(202310JT35) 中国船舶集团有限公司七一六研究所
项目概述：为实现UUV布放回收及阵型变换规划，开展UUV集群阵型保持及重构等技术研究工作。
承担任务：负责UUV集群阵型自持过程中节点的充电补能研究，包括分析充电回收过程中的丢失概率，计算充电回收成功率，以支持UUV集群阵型自持能力的分析。此外，负责投标文件《面向阵型自持的UUV集群任务重构模型开发》中响应方案部分章节的撰写，并汇总导师同类项目业绩表及相关证明材料。
- 2023年10月—2024年03月** 两栖群集系统评估优化(LH2021F033) 黑龙江省自然科学基金联合引导项目
项目概述：为解决由船用起重机作业过程中母船摇摆等引起的负载摆动抑制问题，构建了考虑时变海浪干扰的双摆型船用起重机数学模型，提出了一种适用于双摆型船用起重机的减摆控制方法，使系统状态在有限时间内快速收敛到期望值，并基于Matlab/Simulink软件进行仿真实验。
承担任务：负责欠驱动船用起重机系统的减摆控制研究，设计基于双摆模型的船用起重机系统方案，并申请发明专利。

专业技能

- 软件技能**：熟悉C语言与简单汇编语言，了解Linux、ROS等操作指令，熟练掌握各类办公软件。
- 硬件技能**：具有一定的单片机、PLC硬件基础和电机控制经验，了解西门子S7-300系统。

个人成果

- 发明专利**：一种适用于双摆型船用起重机的滑模控制方法（**已授权**，导师为第一作者，学生为第二作者）

荣誉奖励

- 2022-2023年度 哈尔滨理工大学学业一等奖学金·多次获得 校级
- 2022-2023年度 哈尔滨理工大学“优秀研究生”荣誉称号 校级
- 2022-2023年度 黑龙江省普通高等学校“三好学生”荣誉称号 省级

等级证书

- 计算机：系统集成项目管理工程师（中级）、MS Office高级应用与设计（良好）
- 英语：四级（CET-4），具备良好的听说读写能力，能够快速阅读英文文献及操作手册。

自我评价

本人自大学以来始终担任班级干部，具有较强的责任心、执行力和良好的沟通表达能力。性格乐观开朗，踏实肯干，具备撰写专利和论文的能力以及基本的编程能力，并拥有较强的抗压能力和环境适应力。