

先后对七自由度冗余型和三轴平行构型的协作机器人展开标定算法研究，该算法采用先进的非线性建模和求解方法，参数辨识结果可靠稳定。

并对三轴平行型机器人展开刚度辨识研究以补偿关节刚度对精度的影响。

最后利用python将标定算法开发为相应的软件用于实际标定工作中。

* **负责事宜**

**中科院沈自所 国家机器人检测与评定中心（机器人国家重点实验室）**

作为东大与沈自所联合培养学生在该所完成科研工作，并于该所有三年实习经验。主要负责机器人运动学标定软件部分功能的开发，该软件现已投入商业使用。

* **实习经历**

2018-至今

**机器人标定软件开发**

对所有构型的串联机器人和并联机器人开发误差标定算法，包含误差建模、参数辨识和误差补偿等算法，最后开发出相应的运动学标定软件为机器人检测中心提供工业机器人标定技术服务。

* **项目描述**

专业技能

校内实践

**东北大学科技服务中心网络部门**

负责电脑清灰和维修工作，以及学生客户联络工作。作为技术核心人成员，拆卸并清灰几十余台电脑；大大提高了自己的动手能力，及与同学的交流协作能力。

* **IT服务之家成员**

2018.09-2019.07

**负责现场场景布置及人流引导，锻炼了社会交际能力与组织能力**

* **迷笛音乐节志愿者**

实习/项目经历

**东北大学 硕士 2018-2021**

主修课程：最优化方法，数值分析，机器人运动学、动力学与控制，MATLAB等。

* **机械工程**

**长安大学 本科 2014-2018**

* **资源勘查工程**

本人性格沉稳，完美主义者，思维严谨，有逻辑；好奇心强，勤于思考，习惯透过本质看待问题。

**强大的学习能力**：考研从地质跨到机械，通过自学以突出的专业课以专业排名前10/200的成绩被录取，并自学了众多机械课程及技能，硕士期间自学机器人学等相关课程，以优异的成绩连续两年获得一等学业奖学金。

**强大的动手能力**：热爱维修和手工，曾于学校IT服务之家作为技术核心清灰几十余台电脑。

教育经历

个人评价

政治面貌: 共青团员

联系电话: 183-0923-9486

邮 箱: 1115432843@qq.com

姓 名： 李海旺

性 别： 男

年 龄： 23周岁

基本信息

基本信息

* **语言能力** 英语CET4
* **软件能力** C语言二级，熟练掌握python、matlab、SolidWorks、CAD等软件
* **专业技能** 机器人运动学标定算法（精通），刚度辨识算法（精通）；机器人动力学，控制及运动规划

 算法（熟悉）； ROS（入门）。

求职简历

