



教育经历

武汉理工大学	2018.09 - 2021.06
机械工程 (机器人运动控制方向) 硕士 物流工程学院	武汉
<ul style="list-style-type: none">GPA : 3.58/4.0相关课程 : 现代控制工程、数学建模、矩阵论、机械振动、嵌入式技术、工程测试技术	

专业技能

- 编程语言 : C/C++、Python、C#
- 工具 : Matlab/Simulink、ROS、Keil、VScode
- 技能点 : 嵌入式软件开发、MBD模型开发、多传感器融合技术、ROS机器人系统开发、系统辨识、强化学习 (了解)

实习经历

中国科学院深圳先进技术研究院	2019.05 - 至今
运动控制算法实习生 智能仿生中心	深圳
<ul style="list-style-type: none">负责纯电机驱动腰部外骨骼产品系统建模分析和动态性能分析、控制方案设计、控制器参数标定与控制器优化, 完成了腰部外骨骼控制及姿态检测识别算法在嵌入式平台的实现, 进行系统集成调试以及控制器指标的标定;负责基于磁流变阻尼器的腰部外骨骼控制技术攻关;负责研发的SIAT腰部外骨骼参加了国家级外骨骼竞赛并获得第一名的成绩。	

项目经历

腰部外骨骼机器人 (中国科学院深圳先进技术研究院)	2019.07 - 至今
<ul style="list-style-type: none">实现了系统对穿戴者运动意图准确识别及平滑助力的功能, 主要工作: 欠驱动外骨骼控制方案设计、MR驱动及控制器设计、Odrive驱动器配置及PI调参、姿态检测识别涉及技术栈: 生物力学分析与建模、磁流变阻尼系统、卡尔曼滤波、阻抗控制、串口及CAN通信	
基于MBD的无人机系统设计 (独立研究)	2019.11 - 至今
<ul style="list-style-type: none">实现了四旋翼的几何控制及自抗扰控制, 主要工作: 四旋翼控制方案设计、多传感器融合、系统辨识、四元数姿态解算、自抗扰及几何控制涉及技术栈: 动态模型建立、传感器标定、滤波器设计、位姿控制、系统辨识、失效保护逻辑设计、自抗扰控制、几何控制	
柔性下肢外骨骼机器人 (中国科学院深圳先进技术研究院)	2019.05 - 2019.09
<ul style="list-style-type: none">实现了系统对穿戴者行走、跑步时周期平滑助力的功能, 主要工作: 柔性下肢外骨骼控制方案设计、电机控制器设计、步态检测识别、助力反馈检测涉及技术栈: 机器人建模与分析、力/力矩控制器设计、IMU与编码器信息融合、串口及CAN通信	

荣誉奖项/专利

"超能勇士-2019" 单兵外骨骼系统挑战赛物资搬运全国第一名	2019年10月
"超能勇士-2019" 单兵外骨骼系统挑战赛深圳赛区物资搬运项目优胜奖 (第一名)	2019年09月
"超能勇士-2019" 单兵外骨骼系统挑战赛深圳赛区轻装机动项目优胜奖(第二名)	2019年09月
第八届全国大学生数学竞赛二等奖	2016年03月
发明专利: 一种主动式腰部助力外骨骼控制系统以及控制方法	2020年01月

其他

- 语言: 英语 (CET-6)