



个人信息

姓 名：甄存合
出生年月：1996.01
电 话：156-1416-7476
邮 箱：zhencunhe@nimte.ac.cn

求职意向：机器人相关岗位
学 历：硕士
研究方向：机械臂轨迹规划
现居地址：浙江省宁波市



教育背景

硕士 (2019.06-至今) 中国科学院宁波材料技术与工程研究所 (合培) 精密运动控制与机器人团队
主修：机器人学(运动学、动力学建模, 轨迹规划等), C++, ROS。

硕士 (2018.09-2019.06) 河北科技大学 控制工程
主修：数值分析, 最优控制, 智能控制理论及应用, 特种电机及其控制等。(绩点: 3.71)

本科 (2014.09-2018.06) 河北科技大学 自动化



参与项目

模块化绳驱动变刚度机器人臂关键技术研究 国家自然科学基金 51475448

- 本项目为提高机器人臂运动的柔顺性和安全性, 研究了模块化变刚度绳驱动机械臂的设计与控制, 它具有轻量化, 变刚度和本质安全的特性。
- 采用局部指数积和牛顿欧拉法分别建立了运动学和动力学模型, 提出了针对机械臂逆运动学优化指标和方法。结合轨迹规划和绳索张力分配方法, 提出了基于张力最小的轨迹规划方法。

模块化软体绳驱动机器人的设计及变刚度控制研究 国家自然科学基金 51705510

- 软体绳驱动机器人具有连续变形能力, 易于实现轻量化和柔顺的变刚度控制, 特别适合服务机器人臂。
- 建立针对软体机器人的运动学模型, 研究张力分配算法和机械臂避障的路径规划, 提出了针对 RRT 类算法产生的初始路径的全局优化方法。



校内经历

- 大学期间用 keil4 开发 C51, 建立与 GSM 模块的通讯, 实现了自动报警拨打电话、发送短信的功能。
- 研一期间学习了正点原子 stm32 的基础入门部分, 了解其初始化配置及基本库函数的调用。
- 研二期间学习了绳驱动控制系统的 galil 运动控制卡, 了解其基本命令符, 可编写基本控制程序。



技能/证书

- 机器人运动学建模、动力学建模等基础知识扎实, 熟悉机器人整体控制系统。
- 能够熟练使用 MATLAB、Visual Studio 进行编程仿真。了解 ros、SolidWorks。
- 通过计算机二级, 熟悉 C/C++ 语言。
- 通过大学英语 6 级, 能够快速浏览英语专业文献及书籍;



荣誉/成果

论文：基于动态张力最小的八自由度贯穿绳驱动机械臂轨迹规划 (在投)
基于粒子群优化算法的绳驱动连续体机器人轨迹规划

荣誉：2018-2019 学年获得研究生二等学业奖学金