



出生年月：1993 年 9 月



政治面貌：群众



联系电话：17818587839



电子邮箱：598725753@qq.com

顾谢平



教育背景

2012.09-2016.06 江西农业大学 机械设计制造及其自动化专业 本科

- 主修课程：机械设计、材料力学、理论力学、自动控制原理等。

2018.09-2021.06 广东工业大学 控制工程专业 硕士

- 主修课程：机器人学、控制系统仿真与模型处理、数理统计与随机过程、智能控制基础等。



项目经历

2018.11-2019.6 七关节机械臂系统设计

- 项目简介：七关节柔顺机械臂结构设计及搭建硬件平台

该项目所设计为一条轻量级（3kg）柔顺机械臂，主要用于面向包扎护理的服务机器人的包扎任务规划。本人负责机械臂结构设计、安装、调试和硬件平台搭建及第七关节部分力控算法。该项目投稿专利三项（已授权一项），IEEE 会议论文一篇（已收录待发表），并获挑战杯校级三等奖。

2019.12-至今 基于涵道风机的双足机器人系统设计

- 项目简介：12 自由度双足机器人结构设计及步态算法研究

该项目所设计为一台 12 自由度双足机器人，高约 700mm，重约 15kg，主要用于长距离 3D 越障动作研究。本人负责双足机器人结构设计、安装、调试和机器人步态算法研究与仿真。



专业技能

- 大学英语四级（CET-4）：438
- 熟练掌握 AutoCAD、Pro/E、UG、Solidworks、fusion 360 等设计软件。
- 熟悉 Gazebo、pybullet、Adams 物理仿真平台、Ansys 有限元分析软件。
- 熟悉 MATLAB、C、python 编程语言。
- 熟悉各种机械臂、仿人机器人的构型、运动学算法、机器人本体、关节驱动器的设计。



荣誉奖励

- 校内荣誉获：
校级二等奖学金一次、三等奖学金一次、挑战杯校级三等奖。
- 科研成果：
实用新型专利-一种机器人关节-201921452326.2.黄之峰，顾谢平，et al（已授权）
发明专利-一种机器人关节-201910819350.3.黄之峰，顾谢平，et al（实审中）
发明专利-一种可全角度旋转的柔性机械臂关节-201910883012.6.黄之峰，黄梓恒，顾谢平，et al（实审中）
Juncheng Li, Xieping Gu, et al, "Force feedback algorithm for robot arm to bandage a swaying arm,"
IEEE International Conference on Advanced Robotics and Mechatronics (ICARM), 2020.