



基本信息

姓名：周裕凡
籍贯：广东佛山
出生年月：1996.07

电话：13318319892
邮箱：470148527@qq.com
学历：硕士



教育背景

2018.09-2021.07	广东工业大学	控制工程	硕士	成绩：前 20%
2014.09-2018.07	河海大学	自动化	本科	成绩：前 30%

项目经历

2018.12-2019.06 基于感应式无线能量传输的定位系统研究

项目描述：放置两个线圈，一个线圈在交变电流的作用下产生交变磁场，再通过另外一个线圈在已产生的交变磁场下产生感应电压，利用此原理实现两个线圈之间对齐从而实现定位。

本人负责实验平台的搭建，设计定位算法，并在实验平台上验证算法的可行性。

2019.12-2020.06 七自由度机械臂遥操作系统设计

项目描述：实现 PC 端与机械臂进行同步通信，通过 linux 操作系统内的机器人操作系统（ros）实现在 PC 端控制机械臂运动，并在 Linux 下开发设计 QT 界面，在 QT 界面下对机械臂进行控制。

本人负责在 STM32 开发板上编写通信协议，并在 ROS 下编写程序实现 ROS 与 STM32 有效通信，达到遥操作的目的，并将正逆运动学求解、轨迹规划等功能集成到 QT 界面上。

2019.06-2020.09 面向包扎护理任务的机械臂运动规划及控制方法研究

项目描述：利用实验室自行设计的七自由度仿人机械臂，实现机械臂对人体伤臂的包扎任务。

本人负责规划对人体伤臂的包扎轨迹，设计力矩控制算法，对绷带与伤臂之间的拉力进行控制，完成对人体伤臂的包扎任务，并使用动作捕捉系统对包扎效果进行评价。

2019.02-2020.09 双臂机器人质心控制方法研究

项目描述：实现双臂机器人在悬吊状态下的稳定控制。

本人负责设计质心控制算法，规划左臂运动轨迹的同时，生成右臂运动轨迹，实现双臂机器人的整体质心在运动时保持不变，以解决双臂机器人悬吊状态下的稳定控制问题。

技能证书

技能类：CET-6 (452 分)、全国计算机二级 C

专业类：熟练掌握机器人运动学、动力学建模，熟悉机器人轨迹规划。

熟练掌握 Matlab、C/C++、python 语言，熟悉数据结构。

熟练使用 Altium designer、keil、code warrior、qt 等软件，熟练使用 51、XS128、STM32 开发板。

荣誉类：学业进步奖学金、研究生奖学金

2016.12-2017.04 校园电气创新杯小车组优秀奖（校级）

2016.12-2017.04 江苏省蓝桥杯单片机组二等奖（省级）