

个人简历

基本信息

姓名: 王梓俊 民族: 汉族
电话: 13128279992 出生年月: 1994.05
邮箱: 949673876@qq.com 政治面貌: 群众
住址: 广东广州 学历: 硕士



教育背景

2018.09-2021.06 广东工业大学 控制工程 (硕士) 成绩 86/100 排名 7/152
主修课程: 机器人学, 最优控制, 非线性规划, 智能控制
2013.09-2017.06 广东工业大学 电子科学与技术 (本科) 成绩 80/100

项目经历

- 2018.09-2019.03 基于涵道推进系统的三维长距离跨越姿态优化**
- 项目描述: 使用进化算法对机器人姿态进行优化, 目标是机器人能用尽可能小的风力去完成三维长距离跨越, 同时保证动作的柔顺和样机的可复现性。
 - 主要负责建立基于涵道推进系统的准静态模型, 设计优化问题及其约束条件, 使用进化算法进行求解。该方法能在仿真中得到正确动作同时能在样机上成功复现。样机实验中还负责使用 C# 开发上位机调试界面。
 - 成果 1: 第八届“挑战杯”广东工业大学学生课外学术科技作品竞赛三等奖 (共十人, 排名第二)
 - 成果 2: 2020 IROS 机器人国际顶会一篇 (CCF C 类, 学生一作)
- 2014.12-2015.09 基于机器视觉的室内平衡无人机**
- 项目描述: 无人机通过机器视觉实现在室内定点定高悬
 - 主要负责编写和调试基于陀螺仪和角速度的加权滤波算法进行无人机姿态解算。
 - 成果: 第十三届“挑战杯”广东大学生课外学术科技作品竞赛二等奖 (共五人, 排名第四)
- 2020.03-至今 基于涵道推进系统的动态越障研究**
- 项目描述: 设计全身控制器增强基于机器人的动态性能以完成动态越障动作
 - 主要工作为建立基于涵道推进的平衡模型, 设计包含 12 个关节角和涵道推进系统的全身控制器。已在物理引擎中实现抗冲击自稳定, 快速跨越和三维旋转等高动态动作。

专业技能

- 英语能力: CET-4 (517), CET-6 (451)
- 编程语言: MATLAB、Python、C#、C/C++
- 开发工具和框架: Visual Studio, Pytorch, Pybullet
- 专业知识: 熟悉机器人运动学和动力学算法, 熟悉 QP, 进化算法等优化方法, 熟悉最小二乘和基于神经网络的系统辨识方法, 熟悉非线性系统 LQR 等最优控制方法, 熟悉 DQN, DDPG 和 PPO 等基本深度强化学习算法, 熟悉无人机姿态估计算法。了解基本机器学习算法和图像处理算法

荣誉

2018-2019 学年 一等奖学金 (校级) 2019-2020 学年 三等奖学金 (校级)