

张晴

联系电话: 13817209587
电子邮箱: sdtzzqq@126.com
出生年月: 1995年6月
籍贯: 山东省枣庄市



教育经历

2014.09 – 2018.06

哈尔滨工业大学（威海）

专业: 机械设计制造及其自动化（本科）

主要课程: 机械原理, 机械设计, 理论力学, 材料力学, 数控技术, 自动控制原理, 机械制造技术基础, 互换性与测量技术基础, 液压传动, 金属工艺学, 热工原理, 电子技术, 电工学

2017.09 – 2018.05

法国南特中央理工学院

专业: 控制及机器人（交换生）

主要课程: 控制系统, 信号处理及成像方法基础, 嵌入式系统, 数据处理, 机器人学

2018.09 – 2020.09

法国南特中央理工学院

专业: 高级机器人（硕士研究生）

主要课程: 机器人编程语言, 人工智能, 经典线性控制系统, 计算机视觉, 机械设计（机器人）, 动态模型控制, 机械臂建模, 移动机器人, 优化技术, 信号处理, 机器人技术架构, 机器人高级建模, 自动驾驶汽车, 高级视觉几何, 最佳运动学设计, 基于传感器的机器人控制

学生经历

2015.03 – 2016.08

哈尔滨工业大学（威海）船舶学院学生会 组织部干事

组织学院内大小会议, 监督管理学院各班团建活动

2015.07 – 2017.08

哈尔滨工业大学橡胶复合材料与结构研究所 成员

研究分析橡胶的摩擦力, 受力形变等机械性能, 进行橡胶老化测试

2019.05 – 2019.06

课设 《新型轻质外骨骼研究设计》

初步设计多功能新型下肢外骨骼机器人, 采用液压驱动的方式, 实现高处跳落时缓冲, 辅助跳高和快速省力行走的功能

2019.07 – 2019.08

浪潮金融信息技术有限公司智慧网点事业部 实习生

学习 web 前端开发, 锻炼编程思维及能力

2020.02 – 2020.07

法国南特 LS2N 实验室 RoMas 部 实习生

课题《机器人冗余管理》。由于冗余度存在逆几何模型有无数解。引入参数选取有限数量解, 并引入几项单一目标优化准则。计算出每个逆解对应的优化准则值, 通过线性加权得到多目标优化准则。最终设计出一款用户界面, 将多目标优化准则的结果呈现给用户, 并提供查看不同逆解对应机器人位姿的功能。用户可根据优化准则数值及位姿仿真图选择合适的执行该任务点的最佳机器人位姿。对任务路径离散化后的各离散点逐点选择, 实现冗余管理

技能/语言
编程语言

MATLAB: ●●●●○

JavaScript: ●●●●○

C/C++: ●●●○○

Python: ●●●○○

建模

AutoCAD: ●●●●○

CATIA: ●●●○○

操作系统

Windows: ●●●●○

Linux: ●●●○○

语言

英语: B2

法语: B1