



张智广

学历：硕士
出生年月：1995/12
方向：机器人

籍贯：山东
电话：18392103794
邮箱地址：695575693@qq.com

教育背景：

西北农林科技大学 (本科)： 2014/09-2018/06 机电学院 农业机械化及其自动化
主修课程： C++、单片机原理、机械原理、控制工程、机械设计等 专业课绩点 **3.66/4.0**

哈尔滨工业大学 (研究生)： 2019/09-2021/06 机电学院 机器人所
主修课程： 机器人技术、控制理论、智能控制方法、人工智能原理等 专业课绩点 **4.31/5.0**

语言技能： CET-6: 503

计算机技能： 熟悉 SolidWorks/CAD 绘图、ANSYS、C++、python、Matlab/V-REP 仿真等

荣誉奖励：

- 2015年12月 被评为“三好学生”，获专业二等奖学金；
- 2016年5月 获西北农林科技大学《电工技术》知识竞赛三等奖；
- 2016年、2017年 获专业二等奖学金；
- 2016年4月 获校田径运动会“优秀裁判员”；
- 2017年9月 获“一种轮式可伸缩多用减震装置”实用新型专利证书；

科研项目：

- 2015/12-2016/06 **伸缩平地楼梯越野多用减震轮 (校重点项目)**
- **项目描述：** 设计平地 and 楼梯多种场景使用的减震轮，实现结构设计，可行性验证等；
 - **工作职责：** 整体结构设计，专利书写等。
- 2017/07-2017/10 **军用仿人轮腿式机器人双臂设计和控制 (国家“863”项目)**
- **项目描述：** 仿 Handle 的轮腿式液压机器人的研制，包括最优控制、拟人化操作、自平衡、电液伺服等技术；
 - **工作职责：** 研制多自由度仿人机械臂，完成运动学、动力学建模和仿真，编程实现轨迹跟踪、阻抗牵引等控制。
- 2017/12-2018/6 **乔化果园作业平台的结构设计与优化 (本科毕业设计)**
- **项目描述：** 针对乔化果园的特点，设计一种可以辅助果园管理的作业平台；
 - **工作职责：** 确定平台的总体参数，完成作业平台的底盘、升降平台、液压系统设计，完成三维建模与优化。
- 2019/09-至今 **双臂机器人的视觉伺服控制和智能操作 (国家“863”项目)**
- **项目描述：** 针对未知环境，研究基于视觉的伺服控制方法和智能操作，自主完成搬运、装配等典型操作任务；
 - **工作职责：** 基于 ROS 搭建机器人操作平台；实现人机运动传递；利用 opencv、点云、CNN 等识别目标位姿，采用 PBVS 和 IBVS 的闭环控制方法，引入技能学习，完成目标抓取、堆叠、孔轴对接等手眼协调操作任务。

学生工作：

- 2014/09-2015/06 **西北农林科技大学机电学院学生会** **宣传部成员**
- 在素质拓展、职业发展等校园活动中张贴制作海报，拍摄记录各类会议等；
 - 协调全校宣传项目，包括实践通知、动员培训等工作；
- 2014/09-2016/06 **西北农林科技大学食堂** **勤工俭学**
- 完成食堂桌面、地面、餐具等的清洁工作；

实践经历：

- 2017/07-2017/08 **中国洛阳一拖集团** **技术实践**
- **实习内容：** 学习各类设备的加工和控制，现场操作和维护，研究农用机械的设计和控制等；