|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| G:\从老电脑拷贝\E盘\个人文件\PPT模板\山大校徽.PNG | 闫银坡  (+86)15735181269·yanyinpo@mail.sdu.edu.cn  山东省威海市环翠区文化西路180号山东大学 | | | | |  | |
|  | | | | | | |  |
| **教育背景** | | | | | | |  |
| 2018.09-至今 | | | 山东大学 | 机械制造及自动化专业（机电与信息工程学院） | 硕士 | |  |
| 2014.09-2018.06 | | | 太原理工大学 | 机械电子工程专业（机械工程学院） | 学士 | |
| **科研成果** | | |  | | | | |
| 2018.07-至今 | | | 1. An adaptive fuzzy sliding mode controller for the depth control of an underactuated underwater vehicle [J].International Journal of Advanced Robotic Systems, 2019, 16. 2. Hydrodynamic coefficients calculation of complex-shaped AUV based on lattice Boltzmann method [J]. 5th International Conference on Mechanism, Transmission and Application. 2020, v79, p566-575. 3. 授权专利：导磁壁面移动机构和导磁壁面移动机器人（专利号：ZL201811457487.0） | | | | |
| **项目经历** | | | | | | | |
| 2018.07-至今 | | | **国家自然科学基金项目1050413701706 项目负责人 山东大学** | | | | |
|  | | | 描述：海上油井平台附着物清理水下机器人  项目职责：基于LBM方法的CFD技术数值计算水下机器人水动力系数，建立拉格朗日动力学方程；设计了基于姿态控制和轨迹跟踪控制算法，在Matlab&Simulink中完成对控制算法的验证仿真。基于STM32单片机搭建整机的硬件控制系统；通过陀螺仪、深度传感器和超声波传感器采集水下机器人的状态信息并回传至上位机；烧写控制算法并完成参数的调节。 | | | | |
| **获奖情况** | | | | | | | |
| 研究生期间 | | 山东大学2019年度硕士生一等奖学金；  “华为杯”第十五届中国研究生数学建模竞赛三等奖  2018级新生入学奖学金 | | | | | |
| 本科期间 | | 2016-2017专业学习类奖学金  “学院标兵” | | | | | |
| **专业能力** | | | | | | | |
| * 语言能力：能阅读英文技术手册 **CET6** * 编程语言：掌握**c**、Matlab 了解python * 专业能力：熟悉嵌入式开发   具有良好的经典控制理论和现代控制理论基础，能利用Simulink工具箱搭建控制系统，完  成控制算法的设计与仿真验证；  具有扎实的机器人学理论知识，能完成机器人的运动学和动力学建模（拉格朗日动力学）；  掌握PID，MPC和LQR等常用控制律，熟悉模糊控制，滑模控制等先进控制律；熟悉Lyapunov稳定性分析方法。 | | | | | | | |
| **自我评价** | | | | | | | |
| 有团队意识，乐于和团队协作攻关，喜欢头脑风暴类的谈论；  具有自我驱动力，喜欢技术，希望成长为一名技术过硬的技术人员；  自学能力强，有严格的逻辑；有韧性，勇于挑战难题。 | | | | | | | |