基本信息

姓 名:杨健智 出生年月: 1995.12

贯: 广西壮族自治区梧州市 民族:汉

毕业院校:哈尔滨理工大学 学 历:硕士研究生

英语水平: CET-4 业: 机械电子工程

邮 箱: 2766553093@qq.com 联系电话: 18845753925



教育背景

哈尔滨理工大学 机械电子工程 2014.09-2018.07 本科 主修课程: 机械原理, 工程力学, 机械设计基础, 电工与电子技术, 机械制造基础, 液压与气 动技术, 电气控制与 PLC, C语言程序设计, 工程测试与信息处理等

2018.09-2021.04 哈尔滨理工大学 机械电子工程(机器人) 硕士 主修课程:现代控制理论及智能控制,有限元分析,数据采集及信号处理,机电系统仿真技 术, 机器人技术, 智能制造技术, 现代设计方法导论等

个人技能

- 熟悉 SolidWorks、ProE、AutoCAD 和 ANSYS 等工程制图和模型分析软件的使用, 可完 成三维结构设计、工程图纸绘制、模型分析等操作;
- 熟悉 MATLAB 数学软件的使用,可完成信号处理、数据分析和可视化仿真等操作;
- 掌握 arduino、LabVIEW 和 PyCharm 等软件开发集成环境的使用,可在不同的软件开 发集成环境中,分别使用图形化程序语言和高级语言完成软件开发;
- 熟悉掌握 Python 程序设计语言,并具备一定的 C/C++程序设计语言知识;
- 掌握 CoppeliaSim 机器人仿真软件的基本使用,可完成机器人正逆运动学解算、路径规 划等操作;
- 掌握 3DSlicer 医学图像处理软件的使用,可完成部分医学图像的基本处理与三维重建;
- 了解 TKInter、排序算法、贪心算法、查找算法、最近点迭代算法和四元数。

科研经历

2018.09-2018.12 基于力感知的结肠镜辅助机器人安全操作控制

职责描述:

- 使用 SolidWorks 设计结肠镜辅助机构,然后使用 MATLAB 对结肠镜辅助机构进行工作 空间分析;
- 结合 Arduino MEGA2560 和 LD3320 搭建语音控制实验平台;
- 结合结肠镜辅助机构的实际功能和操作方式,设计语音交互控制流程并编写控制程序。

2019.03-2019.06

核磁共振环境下乳腺介入机器人及进针策略研究

职责描述:

- 使用 SolidWorks 设计乳腺活检机构;
- 负责完成乳腺介入机器人的正逆运动学分析;
- 构建乳腺的三维模型并提取三维点云数据;
- 规划乳腺介入机器人末端的扫描路径,搭建仿真平台对扫描路径进行优化。

科研经历

2019.09-至今

基于 MRI 与超声图像融合的前列腺粒子植入过程实时路径控制

职责描述:

- 负责完成前列腺医学影像资料的去噪处理,并利用 3Dslicer 和 MATLAB 完成器官组织的分割与重建;
- 搭建增强现实环境实验平台,并优化增强现实环境下的三维注册技术;
- 搭建基于 Python 与百度 AI 的前列腺粒子植入机器人语音控制系统,并优化语音控制系统的信号去噪能力;
- 设计粒子植入装置,验证装置功能实用性和各机构间运动的协调关系,对不同类型的导向装置与针芯间的接触力与运动干扰关系进行分析。

科研成果

- 基于协作机器人的前列腺粒子植入系统及方法(发明专利);
- 一种用于前列腺介入治疗的超声探头语音控制方法及系统(发明专利);
- 基于增强现实的前列腺粒子植入路径可视化方法及系统(发明专利);
- 一种基于协作机器人的中医针灸系统及方法(发明专利)。

实习经历

2020.06-2020.09

佛山市柏康机器人技术有限公司

实习工程师

工作描述:

- 负责结合 Python 框架下的 ETE 工具箱,构建基于树结构的状态机管理系统,用于管理机器人的运动控制;
- 负责结合 Python 框架下的 ETE 工具箱和 PyQt5 工具箱,参与构建基于树结构的机器人 交互界面设计,用于实现机器人的信息交互;
- 负责结合 Python、Matlab 与百度 AI,构建基于神经网络去噪算法的语音控制系统,用于实现机器人的高鲁棒性语音控制;
- 负责规划机器人的运动路径,参与撰写机器人运动坐标信息在欧拉角、RPY和四元数三种不同形式之间的转换程序;
- 参与设计机器人的末端执行机构,并使用 ANSYS 对末端执行机构进行静力学分析,负责联系加工生产公司,对末端执行机构进行 3D 模型打印和机加生产。

荣誉证书

- 2018-2019 学年 荣获第七届全国 "TRIZ" 杯大学生创新方法大赛三等奖;
- 2018-2019 学年 荣获优秀团员;
- 2018-2019 学年 黑龙江省机器人产业技术创新方法培训班结业证书;
- 2016-2017 学年 大学英语四级证书;
- 本科及研究生期间共获得三次三等奖学金。

自我评价

- 热情随和、阳光开朗,具备较好的领悟学习能力和逻辑思维能力,团队协调能力、规划执行能力和临场反应能力强;
- 专业功底扎实,心理素质好,自主学习能力强,具备快速查找、学习和应用资料的能力;
- 拥有丰富的科研学习和工作实践经历,并具有较强的协作能力和良好的团队精神;
- 具有吃苦耐劳精神和强烈的上进心,勇于迎接挑战,敢于承担责任,能在压力下独立完成工作。