

个人简历

姓名 杨鑫 出生年月 1997.05
民族 汉 户籍 宁波
电话 13056987101 邮箱 yves10072019@163com



教育背景

2015.09-2019.06 南京航空航天大学 机械工程（本科）
主修课程：机械设计、机械原理、材料力学、理论力学、金属切削原理、C++
2019.09-至今 中国科学院大学 机械工程（硕士）
主修课程：机器人学、机器人系统设计、智能控制、人工智能、现代制造技术 熟悉机器控制方面相关理论

项目经历

- 参与轻量化协作机器人关键技术研究，负责机器人**关节柔顺控制算法**的设计，仿真与实现。
- 参与力传感器研制及机器人柔顺控制研究（国家重点研发计划），**负责机械臂的重力补偿，力控算法实现，以及力矩传感器的标定**工作。
- 参与模块化变刚度柔顺机器人关键技术研究（宁波市 2025 重大专项），负责机器人**各关节三环 PID 参数的整定**，提高机器人的重复定位精度。
- 负责团队成果（各类设备）的展示与介绍，对电机、减速器，末端执行器，串并联机器人等有较深入的了解。
- 任职材料所官方公众号“甬者有材”副主编，负责公众号推文的策划与编辑，**对新媒体运营有一定了解**。
- 负责各类活动，会议的摄影，视频等任务。熟练掌握单反，无人机等摄影器材及后期过程。

所获荣誉

2016.02	优秀学生奖学金	2020.04	宁波材料所摄影比赛特等奖
2017.02	学业奖学金	2021.04	宁波材料所十佳歌手
2018.02	学业奖学金		

2021.05 发表IEEE论文《The Dynamic Effect of Gearbox Efficiency for Physical Human-robot Interaction》

技能证书

通过大学英语四/六级，具有良好的听说读写能力，快速浏览英语文献；
全国计算机二级考试（C++），可以物理实现机器人控制算法；
熟练掌握 AutoCAD、SolidWorks 等建模软件；
熟练掌握 Matlab/Simulink 编程仿真软件；
熟练掌握 PID,ADRC 等控制算原理法及其参数整定过程；
掌握 python 编程语言和 pytorch 框架，可以实现基本深度学习算法；
熟练掌握 Photoshop，Lightroom，Final Cut Pro 等影视后期软件。

自我评价

性格方面，我为人热情开朗，乐于与人沟通；工作上认真务实，肯吃苦，遇难题能独立钻研，学习能力较强；本科机械功底扎实，熟练掌握机械设计，研究生期间，主要从事机器人的运动控制。另外，我有参与工程项目的经验，协助老师申报项目，熟悉科研院所的项目运作，能够使用 C 语言对机器人控制算法进行开发。