



姓 名：吴毅
求职意向：控制算法工程师
生 日：1997.06.09
政治面貌：中共党员

性 别：男
民 族：汉族
籍 贯：辽宁沈阳
研究方向：机器人控制方向

☎ 电话：18809831631

✉ 邮箱：18809831631@163.com

🎓 教育背景

2019.07-至今

沈阳工业大学

控制工程

研究生

2015.09-2019.07

沈阳理工大学

自动化

本科



获奖情况

- 2016-2019 年 团支部书记
- 2017-2018 学年 校级“一等奖学金”
- 2017-2018 学年 CCTV 希望之星英语大赛优秀志愿者
- 2020 年 7 月 “辽宁省研究生电子设计大赛”二等奖
- 2016 年 12 月 “理工杯”机器人大赛二等奖
- 2017-2018 学年 校级“优秀学生干部标兵”
- 2020 年 12 月 成功申请“软件著作权”一项
- 2021 年 5 月 研究生学业一等奖学金



专业技能

- 英语六级（449 分）、国家二级计算机证书；
- 熟悉 c/c++ 中 STL、c++11 特性、虚函数等；
- 了解 linux 常用命令、git、QT 等工具的使用；
- 了解机器人运动学、动力学等相关知识；
- 了解机器人的 PID 控制、动力学前馈控制、LQR、滑模控制、神经网络等相关控制算法；



实习经历

2020.09-2021.04

中科院沈阳自动化研究所

机器人控制算法实习生

负责机器人视觉算法和机器人控制算法的开发验证，保证项目如期交付。

2021.05-至今

遨博（北京）智能科技有限公司

软件开发实习生

主要参与 SDK 的开发及测试工作，负责机器人控制算法的集成、对外接口开放及 SDK 的维护工作。



项目经历

- 2020 年 5 月 机器人动力学前馈控制器的设计
负责机器人控制算法的设计，首先采用最小二乘法辨识机器人动力学参数，前馈采用机器人的逆动力学计算关节驱动力矩，为了减小跟踪误差，反馈采用双闭环 PID 控制算法。
- 2020 年 9 月 象棋机器人的开发
负责机器人运动控制算法、象棋识别算法的开发，利用 OpenCV 对图像进行分割处理、提取棋子，对图像进行分类识别，并采用 TCP/IP 协议与机器人进行通信，实现棋子位置信息的传输。机器人端采用三点法标定棋盘坐标系，计算棋盘坐标系相对于基坐标系的位姿，进而实现机器人抓取棋子的功能。
- 2021 年 3 月 机器人的神经网络滑模控制器的设计
该算法目的在于削弱机械臂的末端振动，设计一种基于 RBF 神经网络滑模跟踪控制算法，并采用低通滤波器抑振控制率的高频切换，通过 RBF 神经网络辨识控制率中的未知参数，通过李雅普诺夫方法推导神经网络权值更新的自适应率，从而实现一种无需精确模型的控制。



自我评价

有一定的抗压能力，必要的时候接受 996；喜欢钻研代码，具有良好的编程习惯，有较强的学习能力和工程实践能力；对事物有自己独到的见解，具有一定的创新能力以及沟通协调能力。