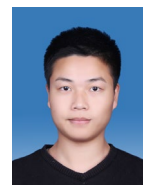




基本信息

姓名: 闵强强 出生年月: 1996.08
籍贯: 江西九江 政治面貌: 中共党员
邮箱: q.q.min@foxmail.com 电话: 13870285189
学历: 硕士研究生 专业: 航空宇航科学与技术



教育背景

2019.06-至今 **四川大学 空天科学与工程学院 (机器人卫星研究所)** **航空宇航科学与技术**
导师: 周青华、王家序 研究方向: 航空航天装备制造及理论
科研方向: **空间智能机器人、机器人视觉 6D 姿态估计、机器人仿真**
主修课程: 视觉检测原理、视觉导航原理、群体智能与协同控制、现代控制理论等

2015.09-2019.06 **南昌大学 资源环境与化工学院** **过程装备与控制工程**
导师: 胡兆吉 研究方向: 过程装备与控制工程
主修课程: 机械设计、机械制图、机械原理、过程控制技术、微机原理等

项目经历

大学生创新创业: “用于工业管道中的清污、检测的载体机器人的设计与应用” **2017/5-2019/6**
主要研究内容: 管道机器人变径机构、驱动方式、整体结构、控制系统等; 获得第八届过控大赛特等奖。

科研项目: “基于深度学习的双目双机器人协同任务、目标检测及抓取” **2019/9-2020/9**
项目负责人, 设计低自由度机器人并搭载双目相机, 与 7 自由度机器人完成基于深度学习的视觉协作任务。

大创项目: “空间机器人在轨智能组装关键技术研究” **2019/10-2020/12**
指导本科生大创项目, 提供技术与思路指导, 创造实验环境并开展实验等, 被评为国家级大创项目。

科研项目: “空间在轨绳系超冗余机器人设计及研究” **2020/6-2021/1**
项目负责人, 设计机器人的整体架构并加工装配, 协调组员各司其职, 实现机器人相关控制等实验。

科研项目: “适用于 ROS 的机器人研究与目标位姿估计” **2020/10-2021/5**
项目负责人, 基于 ROS 完成 6 自由度工业机器人的开发及实验, 并基于 RGB-D 传感器实现相关视觉实验。

本科生毕设: “基于机器视觉的多自由度机械臂智能抓取技术” **2020.10-2021/5**
全程指导本科生毕设, 获得全国高校航空航天类专业本科生毕业设计优秀奖。

科研成果

1. EI (已投稿)

奖项荣誉

南昌大学 2015-2019:

2016-2017 学年二等奖学金
2016-2017 学年一等奖学金
2016-2017 学年优秀学生干部称号
2016-2017 学年二等奖学金
2017-2018 学年一等奖学金
2017-2018 学年优秀学生干部称号
2017-2018 学年国家励志奖学金

四川大学 2019-2021:

四川大学研究生二等学业奖学金
四川大学研究生二等助研岗位津贴
第六届四川大学未来飞行器设计大赛二等奖
第六届中国研究生未来飞行器创新大赛三等奖
第七届挑战杯竞赛校级二等奖
第七届四川大学未来飞行器设计大赛二等奖
2019-2020 学年优秀研究生称号
2020 年年度优秀中国共产党员
2020-2021 学年优秀研究生干部称号
2021 国际大学生航天器创新设计大赛二等奖

专业技能

熟练掌握 Linux, ROS, Gazebo, Python, Pytorch, OpenCV, PCL, C++ 等使用及开发
熟练掌握 Solidworks, AutoCAD, Matlab, Photoshop, Office 等软件的使用

自我评价

本科担任年级学生委员, 硕士期间担任年纪团支书一职, 学习上认真刻苦, 学习能力强, 善于用学到的知识解决实际问题; 生活上积极乐观, 与同学老师相处融洽, 适应性好, 吃苦耐劳; 工作上认真细心, 能独自解决问题; 多次参加志愿活动, 具有良好的沟通能力和团队协作能力。

