

于波

性别：男

年龄：25

电话：18846071418

户籍：黑龙江省大庆市

现所在地：黑龙江省哈尔滨市

邮箱：yubo5233@163.com



教育经历

2019.9-2022.6

控制工程 | 硕士

年级排名：前 10%

哈尔滨理工大学

2015.9-2019.6

自动化 | 学士

年级排名：前 10%

哈尔滨理工大学



项目经历

六足机器人遥操作半物理仿真实验平台开发

国家自然科学基金重点项目

项目描述：哈尔滨理工大学与哈尔滨工业大学合作项目，该项目基于 C++ 语言进行开发，采用 TCP/IP 建立主、从端机器人通讯，主端为力反馈手柄，从端为电驱动六足机器人，通过力反馈手柄实现六足机器人速度与位姿的协同控制，能够在机器人自主运动的基础上将人的决策能力引入到系统中，使机器人能够适应极端环境下的控制需求。

负责内容：C++ 程序开发；MFC 界面维护；TCP/IP 通讯维护；时延补偿算法设计；系统稳定性优化。

全状态运动能力缺失重载六足机器人的容错控制方法与切换

国家自然科学基金重点项目

项目描述：由哈尔滨理工大学集成重点实验室申请主持，完成对重载六足机器人的运动控制，并包括六足机器人单腿故障时应急响应策略以及全状态下的控制与运动规划。

负责内容：对六足机器人故障瞬间响应控制算法进行设计；机体稳定性分析；足端轨迹柔顺控制。



荣誉证书

第八届全国大学生数学竞赛三等奖（国家级）

2019-2020 学年校优秀研究生（校级）

2019-2020 校学业奖学金（校级）

CET-4



专业技能

掌握 Visio、CAD 等绘图软件；

掌握 Matlab 等仿真软件；

掌握 Visual Studio、倍福 Twin CAT3 等编程软件，熟悉 MySQL 数据库；

熟悉 C、C++ 编程语言，熟悉基础数据结构及算法；

掌握模电、数电、电路、PLC、单片机等相关知识；

掌握机器人相关理论（包括动力学、运动学分析、轨迹规划等），熟悉工业运动控制相关理论；



自我评价

本人读研期间从事足式机器人方向的研究，理论基础扎实，热爱机器人行业，具有团队合作精神，对待工作认真负责，善于发现问题，解决问题，性格沉稳，思维严谨，踏实肯干，对生活积极乐观，对工作充满热情，敢于面对困难与挑战。