



个人信息

姓 名：仇斌权 政治面貌：中共党员
电 话：18782460765 学 历：硕 士
邮 箱：choubinquan@nimte.ac.cn 籍 贯：四川绵阳

研究方向：机器人运动控制及自动化技术



教育背景

- ◆ 2019.09 - 2022.06 江西理工大学 机电工程学院 硕士
专 业：机 械 工 程 课 程：先进制造技术、系统动力学 绩 点：84.4
- ◆ 2014.09 - 2018.06 西南石油大学(双一流) 机电工程学院 学士
专 业：过程装备与控制工程 课 程：机械设计、自动控制原理、电工学 绩 点：3.44



项目经历

- ◆ 2020.06 - 至今 中国科学院宁波材料技术与工程研究所 先进机器人团队 硕士
学习机器人学、轨迹规划等先进机器人技术，学习 LabVIEW、C++ 等软件编程技术
- ◆ 2020.06 - 至今 机器人高能超声冲击处理工艺与装备 宁波市 3315 重大专项
 - 基于机器人运动学、动力学、梯形轨迹规划编写机器人关节空间的多轴同步轨迹规划算法，基于 C++ 编写机器人避障算法并应用于 LabVIEW 软件控制，建立机器人系统布局优化模型并利用启发式算法进行优化，实现了轨迹和布局的双重优化。
 - 通过 Compact RIO 和 BECK HOFF 组建了 KUKA 机器人、台达电机、2D 线激光为主的硬件系统，开发了基于 LabVIEW 状态机的软件架构，可实现电机、激光以及机器人一体化控制。
 - 根据 2D 线激光二维点云数据编写了 ICP 点云建模算法，可实现二维点云数据拼接、无效点云数据处理以及三维建模等功能，并进行坐标标定实现测量误差补偿，提高建模精度。



工作经历

- ◆ 2018.07 - 2019.05 航天宏华 产品研究所 机械工程师
参与公司“PLM”、“库尔勒”、“吉大钻机改造”等项目，学习 ABAQUS 有限元仿真分析，设计机械加工图纸并协助解决现场问题，具有一定的机械设计经验和有限元仿真经验。



专业技能

- ◆ 掌握机械臂动力学、同步轨迹规划、优化操作等，掌握移动机器人避障路径规划理论
- ◆ 掌握 C、MATLAB、LabVIEW、C++ 等编程语言（软件），具有一定的编程能力
- ◆ 掌握 ABAQUS、SolidWorks、AutoCAD、Inventor、ADAMS、Origin 等工程软件
- ◆ CET 6、计算机二级（C 语言）



荣誉成果

校级优秀学生干部，校级优秀毕业生，授权发明专利 1 份、审查发明专利 1 份、软件著作权 1 份
《A Feasible Method for Evaluating Energy Consumption of Industrial Robots》
《Failure analysis and mechanical behavior of dented pipeline dent caused by indenter》
《Mechanical Behavior and Evaluation of Dented Pipe Caused by Cylindrical Indenter》