

# 李亚男

吉林长春-吉林大学-机械工程

☎ 18843103133

✉ 785348071@qq.com

📄 <https://github.com/BillLeeCHN>



## 个人信息

出生年月 **1990.03.**  
籍贯 **安徽蚌埠.**  
身高体重 **170cm/62kg.**

## 教育背景

2015-至今 硕士, 吉林大学, 机械科学与工程学院, 机械工程.  
2008-2012 本科, 安徽理工大学, 机械工程学院, 过程装备与控制工程.

## 技能

编程语言 **C/C++, C#, MatLab.**  
脚本语言 **Python.**  
标记语言 **Markdown, LaTeX.**  
英语 **CET-6, 507分, 较好的英文听说读写能力.**  
GitHub **<https://github.com/BillLeeCHN>.**

## 论文专利

- 2017.6 Lingtao Huang, Hironao Yamada, Tao Ni, **Yanan Li**, A master-slave control method with gravity compensation for a hydraulic teleoperation construction robot[J]. Advances in Mechanical Engineering, 2017.
- 2016.8 Huang Lingtao, **Li Yanan**, Ni Tao, An improved force feedback method of object type recognition in a tele-manipulation system[C]. Proceedings of the 35th Chinese Control Conference, CCC, 2016, p6278-6283.
- 2016.6 Huang Lingtao, **Li Yanan**, Ni Tao, Huang, Haidong, Estimation for torques applied to the master side in a construction robot teleoperation system[C]. 2016 International Conference on Measurement Instrumentation and Electronics, ICMIE 2016.

## 项目经历

### 研究项目 已完成

- 2017 完成 **EPSON六自由度机械臂逆运动学编程**, MatLab, C++, C#, 已完成.  
功能: 指定机械臂末端的位置和姿态  $P$ , 计算机械臂六个关节的旋转角度  $\theta$ 。然后分别写成 C++ 和 C# 的类, 用于国家自然科学基金项目中。

### 研究项目 正在做

- 2015-至今 **基于位置速度控制的时延遥操作系统碰撞预警研究**, C++, C#, 国家自然科学基金项目.  
功能: 本项目是使用 C++ 和 C# 语言开发一个机器人控制程序, 使用两个 joystick 控制 EPSON 六自由度机械臂的运动。通过位置速度控制算法减小延迟并避免机器人与周围物体发生碰撞。

- 2017-至今 基于神经网络和力反馈的物体识别, *C#, Python(Numpy,Pandas,TensorFlow)*, 正在写的论文.  
功能: 机器人在按压物体时产生反力  $F$  和位移  $P$ , 通过采集按压大量物体的数据  $D$  训练神经网络模型  $M$ , 得到的模型用于物体的识别。训练得到的多个模型( $M^1 \cdots M^5$ )共同识别物体, 从而达到提高识别率的目的。
- 2017年8月 **2017年全国机器人大赛**, *Arduino* (暑假正在做).  
功能: 17个舵机的人形舞蹈机器人

---

## 奖项

- 2017 第十届“认证杯”数学建模三等奖.  
2012 安徽省双优生.  
2011 “光明”二等奖学金、校三好学生.  
2010 国家励志奖学金、校三好学生、校计算机程序设计大赛三等奖.  
2009 国家励志奖学金、校三好学生.

---

## 个人评价

- 自学能力强
- 具有较强的求知欲
- 有做计划的习惯
- 对神经网络和机器视觉感兴趣