|  |  |
| --- | --- |
| **李亚男**  电话：18843103133 出生年月：1990年03月 学历：专业硕士  邮箱：785348071@qq.com 籍 贯：安徽省蚌埠市  地址：吉林大学南岭校区机械材料馆 | **G:\GitHub\AboutMe\CV\pics\liyanan.png** |

* **教育背景**
  + **2015.09-2018.06 吉林大学 机械工程 硕士**

2017第十届“认证杯”数学建模三等奖。

* **2008.09-2012.06 安徽理工大学 机械电子工程 学士**

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、校三好学生自我评价。

* **论文**
* **Yanan Li**,Lingtao Huang,Tao Ni,Object recognition using multiple neural networks and force sensing[J].[SCI已投递,方向：神经网络物体识别]
* Lingtao Huang,Hironao Yamada,Tao Ni,**Yanan Li**, A master-slave control method with gravity compensation for a hydraulic teleoperation construction robot[J].[SCI，已接收，方向：机器人反力补偿]
* Huang Lingtao,**Li Yanan**,Ni Tao, An improved force feedback method of object type recognition in a tele-manipulation system[C]. [EI会议，方向：机器人遥操作]
* Huang Lingtao,**Li Yanan**,Ni Tao, Huang, Haidong, Estimation for torques applied to the masterside in a construction robot teleoperation system[C]. [EI会议，方向：机器人遥操作]
* **项目经历**
* 基于**神经网络**和力反馈的物体识别(**Python**, C#，已完成)

1. 机器人按压物体获得反力数据，作为**神经网络**的样本，5个神经网络联合识别物体；
2. 物体识别率比单个神经网络提高了**12%**。

* 基于位置速度控制的时延遥操作**机器人**系统碰撞预警研究（2015年-Now, C++,C#）

1. Slave端操作员通过两个JoySticks操作Master端的机器人；
2. 机器人与障碍物的距离影响JoySticks的反馈力，通过反馈力的提前预测达到避障的目的。

* EPSON六自由度**机械臂**逆运动学编程（2017年，Matlab, C++，C#，已完成）

1. 正运动学：输入六个关节的角度，计算末端的位姿；
2. 逆运动学：输入末端的位姿，计算六个关节的角度。

* **个人技能**
* 计 算 机： Python，C/C++，C#， MatLab；
* 英 语： CET-6: **508**分，较好的英文听说读写能力。