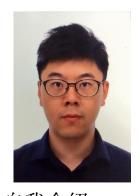
宋成挚

songchengzhi@link.cuhk.edu.hk +86-185-167-16677 | +852-6506-9250



自我介绍 应聘 | 手术机器人研发工程师 出生年月: 1990年9月 热爱医疗器械研发的事业 熟练掌握机器人研发相关工具 热衷于学习新技术不断提升自己 四年以上达芬奇手术机器人相关医 疗器械研发经验 可进行独立研发,同时也是良好的 团队氛围创造者

专业领域及技能

- 基于视觉的微创手术机器人研发
- 医疗器械研发与制造
- 编程语言 C/C++, Matlab, Python
- 操作系统 Linux(Ubuntu), Windows, Unix(MacOS), ROS
- 软件版本控制器 Github, Sublime, VisualStudioCode
- 开源软件包 Cisst, OpenCV, ROS, Eigen, FFmpeg
- 设计、办公软件 SolidWorks, Word, PowerPoint, iMovie

兴趣爱好

- 健身, 橄榄球, 篮球, 乒乓球, 徒步, 野营等各类运动
- 阅读并与人分享

教育背景 | 在校经历

香港中文大学 | 2016.8 ~ 2020.8 (预计)

博士研究生在读 | 外科系

周毓浩创新医学技术中心 (TCIM), 天石机器人研究所 (T-STONE), 先进生物医疗机器人研究实验室 (ABMR)

- 手术机器人研发,样代码: github.com/ChengzhiSONG
- 设计开发制造基于视觉的自动追踪的柔性腹腔镜
- 发表多篇期刊文章、会议文章, 发表文章列表: google scholar profile
 - 1. Chengzhi Song, Ivan Shuenshing Mok, Philip Waiyan Chiu, Zheng Li "A Novel Tele-operated Flexible Manipulator Based on the da-Vinci Research Kit" 13th World Congress on Intelligent Control and Automation (WCICA) pp. 428-432. 2018.
 - 2. Chengzhi Song, Xin Ma, Xianfeng Xia, Philip Wai Yan Chiu, Charing Ching Ning Chong, and Zheng Li. "A robotic flexible endoscope with shared autonomy: a study of mockup cholecystectomy." Surgical endoscopy pp. 1-12. 2019.
 - 3. Ma, Xin, Chengzhi Song, Philip Waiyan Chiu, and Zheng Li. "Visual Servo of a 6-DOF Robotic Stereo Flexible Endoscope Based on da Vincix Research Kit (dVRK) System." IEEE Robotics and Automation Letters 5, no. 2: 820-827. 2020.

约翰斯·霍普金斯大学 | 2019.9 ~ 2020.04

访问学者 | 医疗机器人

计算机传感器 + 机器人实验室 (LCSR) 机器人传感, 操纵以及实时系统实验室 (SAMRTS)

- 结合虚拟现实实现 HoloLens 控制的基于达芬奇手术机械臂柔性内窥镜
- 研发并制作用于腹腔镜手术的单、双目无缝切换自动追踪柔性内窥镜
- 两篇会议文章在投(国际机器人会议 IROS)

香港科技大学 | 2013.9 ~ 2014.6

硕士研究生 | 电子工程专业

自动化技术中心实验室 (ATC3126)

• 学习基于传感器反馈的飞行器控制

厦门大学 | 2009.9 ~ 2013.6

本科 | 自动化

- 学习无人飞行器自动控制
- 担任四年班长,组织带领班级同学举办厦门大学校史首届"椰树杯"校级乒乓球比赛

实习 | 工作经历

兰州西脉记忆合金股份有限公司 | 2015.2 ~ 2015.11

研发部

• 独立研发用以肺癌术后肋骨恢复的全包式记忆合金骨固定器

深圳大疆科技有限公司 DJI | 2014.6 ~ 2014.9

研发部-视觉组

- 特别行动组,参加高校空中飞行机器人大赛
- 利用 VFH+ 算法结合激光雷达实现空中飞行机器人的障碍物躲避