

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



➤ 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。