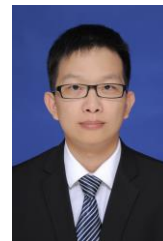


电话: 18843103133      出生年月: 1990 年 03 月      学历: 专业硕士  
邮箱: 785348071@qq.com      籍贯: 安徽省蚌埠市  
地址: 吉林大学南岭校区机械材料馆



### ➤ 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      过程装备与控制工程      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。

### ➤ 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 master side 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 **12.4%**。
- 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, 计算机械臂末端的位姿;
  2. 逆运动学: 输入机械臂末端的位姿, 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。