

任贻宇

机器人学博士

☎ 139 1280 4417

✉ renzeyu@rokae.com

📄 [个人主页](#)

[领英](#)

[谷歌学术](#)

[油管频道](#)



工作经历

- 2020-至今 珞石(北京)科技有限公司
系统工程师, 研发中心, 北京, 中国
- 2019-2020 意大利技术研究院 (Italian Institute of Technology)
博士后研究员, 仿人机电研究中心, 热那亚, 意大利

教育经历

- 2015-2019 意大利技术研究院&热那亚大学 联合培养
机器人学博士, 先进机器人部门, 热那亚, 意大利
- 2011-2015 浙江大学
机械电子工程学士, 竺可桢学院, 杭州, 中国

研究方向

欠驱动灵巧手 伺服关节模组 线传动 串联关节式机器人

技能和专长

- 研发工具 设计: PTC Creo, SolidWorks, UG NX, AutoCAD
仿真分析: ANSYS, Adams, Matlab Simulink, Gazebo&ROS
编程: C, Matlab
- 工程制造 材料&装配&维护文档撰写, CNC 加工流程, 精细手工装配
- 表达呈现 学术写作: Latex+JabRef, Word+Zotero
国际学术会议报告
- 媒体编辑 视频: Filmora, Kdenlive, 图片: Inkscape, Powerpoint
- 语言 英语(流利), 中文(母语), 意大利语和德语(基础)

项目经历

- 2020-至今 珞石机器人新一代工业协作机械臂开发项目
为该项目设计高性能伺服关节模组 GIA 及相应协作臂整机
- 2019-2020 意大利农业部采摘机器人 INAIL 项目
为四足机器人(HyQ-Real)设计欠驱动灵巧手(HERI-II-H)
- 2015-2019 意大利-新加坡(军方合作)特种救援机器人 Pholus 项目
为四足腿轮机器人(Pholus)设计欠驱动灵巧手(HERI-II-P)
- 2015-2018 欧盟 H2020 CENTAURO (ICT-23-2014) 救援机器人项目
为四足腿轮机器人(CENTAURO)设计欠驱动灵巧手(HERI-II-C)
- 2016-2017 欧盟 FP7 WALK-MAN (ICT-2013-10) 救援机器人项目
为验证腿足式高运动效率和高运动爆发能力设计单腿(eLeg)

2013–2015 浙江大学机器人世界杯(RoboCup)ZJUNlict 项目
为机器人世界杯设计小型万向轮式足球机器人(Soccer Robot)

奖项

- 2014.07 小型组冠军, 机器人世界杯, 浙大 ZJUNlict 成员, 巴西
2014.04 小型组亚军, 机器人世界杯公开赛, 浙大 ZJUNlict 成员, 伊朗
2015.07 小型组季军, 机器人世界杯, 浙大 ZJUNlict 成员, 中国
2019.05 最佳科研项目奖, 德国教育部, CENTAUTO 项目组成员, 意大利
2020.10 中关村 U30 优胜者, 中关村科技园, 个人奖项, 中国

论文

1. V. D. Amara, J. Malzahn, **Z. Ren**, W. Roozin, N. G. Tsagarakis, "On the Efficient Control of Series-Parallel Compliant Articulated Robots", in IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2020).
2. W. Roozing, **Z. Ren**, N. G. Tsagarakis, "An Efficient Leg with Series-Parallel and Biarticular Compliant Actuation: Design Optimisation, Modelling, and Control of the eLeg", in International Journal of Robotics Research (IJRR 2019).
3. T. Klamt, D. Rodriguez, L. Baccelliere, Et al., **Z. Ren**, Et al., U. Suess, N. Tsagarakis and S. Behnke, "Flexible Disaster Response of Tomorrow - Final Presentation and Evaluation of the CENTAURO System", in IEEE Robotics and Automation Magazine (RAM 2019).
4. N. Kashiri, L. Baccelliere, L. Muratore, A. Laurenzi, **Z. Ren**, E. Hoffman, G. Rigano, Et al., N. G. Tsagarakis, "CENTAURO: A Hybrid Locomotion and High Power Resilient Manipulation Platform", in IEEE Robotics and Automation Letters (RAL 2019).
5. **Z. Ren**, W. Roozing and N. G. Tsagarakis, "The eLeg: A Novel Efficient Leg Prototype Powered by Adjustable Parallel Compliant Actuation Principles", in IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots (Humanoids 2019).
6. W. Roozing, **Z. Ren** and N. G. Tsagarakis, "Design of a novel 3-dof leg with series and parallel compliant actuation for energy efficient articulated robots", in IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2018).
7. **Z. Ren**, N. Kashiri, C. Zhou and N. G. Tsagarakis, "HERI II: A Robust and Flexible Robotic Hand based on Modular Finger design and Under Actuation Principles", in IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2018).
8. **Z. Ren**, C. Zhou, S. Xin and N. G. Tsagarakis, "HERI Hand: A Quasi Dexterous and Powerful Hand with Asymmetrical Finger Dimensions and Under Actuation", in IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2017).
9. C. Li, R. Xiong, **Z. Ren**, T. Jian and Y. Zhao "Zjunlict: Robocup 2014 small size league champion", in Robot Soccer World Cup, Springer Cham, 47-59, 2014.

参与设计的机器人

