

# 任贻宇

机器人学博士

📍 珞石，上地4街1号院

海淀区，北京，中国

☎ 139 1280 4417

✉ renzeyu@rokae.com

📄 [Google Scholar](#) & [Youtube](#)



## 工作经历

- 2020-至今 珞石(北京)科技有限公司  
机电系统工程师，研发中心，机器人体系，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 线传动 腿足式机器人

## 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
- 学术呈现 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

- 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) ZJUNict 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  
2020. 10 U30 优胜者, 中关村科技园, 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, Spring Cham, 47-59, 2014.

---

## 我参与设计的机器人

