

# 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

