个人简历



罗坤 姓名

出生日期 1992-09-18

学 历 硕士

本科GPA 90.5/100, rank 5/180

硕士GPA 3.78/4

CET4 577 **CET6** 550 **IELTS** 6.5

Phone 15727531305

↑ Location 北京市海淀区中关村东路95号

Academic Resume https://lkacademic.netlify.app/

My Blog https://lowkeng.netlify.app/

CV Online

教育/Education

2011.09 - 2016.06	北京理工大学	自动化专业	学士学位
2014.08 - 2015.06	林雪平大学(瑞典)	Department of Electrical Engineering	CSC公派交国际换生
2016.08 - 2018.01	早稻田大学(日本)	Graduate School of Information, Production and Systems	硕士学位
2020.09 - 2023.06	中科院自动化研究所	电子信息专业(机器人规划控制研究方向)	硕士学位

项目/研究经历

1. 中国电子学会-腾讯RoboticsX犀牛鸟专项研究项目(2020.08始)

该项目围绕智能制造领域未知动态目标精确检测与抓取的协作机器人关键技术进行研究, 包括目标抓取姿态的精确检测、机器人 动态抓取规划等内容。



主要工作

- 针对7自由度机械臂,设计运动约束的轨迹规划算法,掌握了经典的梯形速度、多项式插值和样条曲线等轨迹规划方法
- 基于GGCNN位姿估计算法设计基于深度学习的机器人平面抓取网络,通过Pybullet搭建仿真环境让7自由度机械臂执 行平面抓取任务
 - K. Luo, G. Xiong, Y. Wang, B. Hu, S. Liu and S. Chen, "*Research on Trajectory* Planning and Motion Control of 7-DoF Sawyer Manipulator," 2021 IEEE 1st International Conference on Digital Twins and Parallel Intelligence (DTPI), 2021, pp. 442-447, doi: 10.1109/DTPI52967.2021.9540130.
 - 计算机软件著作权登记证书 面向7自由度机械臂的轨迹规划和运动控制方法和仿真软件V1.0

2. "国科大杯"创新创业大赛 - 垃圾分拣机器人(2021.06 - 2021.11)



主要工作

- 制定机械臂视觉抓取方案,搭建视觉引导系统,完成相机内外参数标定和手眼标定
- 通过ROS服务输出目标位姿及垃圾属类信息,设计基于关节位置的PD运动控制算法,使用Rethink Sawyer机械臂实 现垃圾分拣
- 优化运动控制,设计面向丰富接触任务的具有冗余自由度机械臂的自适应阻抗控制算法,实现柔顺控制效果
 - [Video] "国科大杯"创新创业大赛 垃圾分拣机器人
 - 2021国科大杯创新创业大赛一等奖荣誉证书
- 3. 科技部国家重点研发计划项目 基于边缘计算的云制造资源/能力接入技术研究(2021.03始)

1 个人简历

- 主要基于云边协同框架,通过云端下发控制算法模型,实现机械臂的远程操作
 - 赵航,刘胜,罗坤,陈世超,孔令辉,贾凡.面向KubeEdge边缘计算系统应用研究.智能科学与技术学报.202112
- 4. 硕士毕业设计项目 基于ROS的协作机器人目标位姿估计和运动规划算法与系统研发

获奖情况

▼ 硕士期间

- 1. 2021"国科大杯"创新创业大赛-垃圾分拣机器人项目分项赛一等奖,总决赛三等奖
- 2. 参加CPSII 2021 International Winter School并顺利结营

<u>Certificate of Participation and Completion the 2021 International Winter School on "AI in Cyber-Physical Systems for Industry 4.0"</u>

▼ 本科期间

- 1. 本科在校期间,连续6个学期获得优秀本科生一等奖学金以及获中国航天科技集团CASC奖学金、SMC企业奖学金多次
- 2. 基于北斗导航系统的云物联网设计论文获第四届"北斗杯"全国青少年科技创新大赛BD-CASTIC大学组二等奖
- 3. 《基于手势识别技术的办公智能化》作品获第十届"世纪杯"学生课外科技作品竞赛二等奖

▼ 其他

- 1. 国家留学基金委CSC奖学金荣誉证书
- 2. 早稻田大学渡日前国际学生奖学金

Reserved Scholarship for Successful International Examinees for Graduate School of Information, Production and Systems, Waseda University

- 3. 学堂在线《唐宋词鉴赏》课程优秀认证证书
- 4. 学堂在线《新闻摄影(2018秋)》课程优秀认证证书

个人简历