


个人简历



姓 名 罗坤

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

Email lksteven2013@163.com

Phone 15727531305

Location 北京市海淀区中关村东路95号

Online Resumé <https://lkacademic.netlify.app/>

Blog <https://lowkeng.netlify.app/>

CV lowkeng.notion.site/3c784f9eaa6f41d781bd8c5c769c446f

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	硕士学位

项目/研究经历

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

该项目是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研究, 包括未知动态目标抓取姿态的精确检测、机器人动态抓取规划研究。

主要工作

- 前期学习机器人学基本理论和工具方法, 掌握空间坐标变换、连杆及连杆关系描述、D-H连杆坐标系参数法、FK/IK和动力学建模等
- 后面做了一些机器人运动相关轨迹规划、运动学、运动控制仿真研究
 - 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.

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

- 基础: ROS通信与编程、MoveIt可视化配置及联合Gazebo仿真、MoveIt编程 (Sawyer机器人运动规划)
代数几何基础、相机成像原理及相机内外参数标定
- 制定机械臂视觉抓取方案, 完成相机标定和手眼标定, 用YOLOV5目标检测算法检测场景目标, 通过ROS参数服务将目标位姿及垃圾属类信息传递给运动控制算法, 求解IK, 控制EE动作
 - [\[Video\]“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)

主要做边缘测机器人功能应用, API接口集成和模型部署, 对边缘计算了解有局限

- 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. 本科毕业设计 – 基于 Zynq7000嵌入式平台的目标跟踪算法设计

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

[Certificate of Participation and Completion the 2021 International Winter School on “AI in Cyber-Physical Systems for Industry 4.0”](#)

▼ 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](#)