

教育背景

南开大学，天津（985 工程）

2022.09 – 至今

- 控制工程专业，工学硕士
- 导师：韩建达教授，梁潇教授

GPA: 4.0/4.0

南开大学，天津（985 工程）

2018.09 – 2022.06

- 自动化专业，工学学士

GPA: 3.09/4.00

科研经历

- **Jin, Y.**, et al. "Robust Adaptive Control for Aerial Continuum Manipulator Systems." *IEEE Transactions on Industrial Electronics* (under review)

本项目设计开发了空中连续体机械臂平台，提出鲁棒自适应滑模控制方法实现扰动下的稳定轨迹跟踪，并通过实验验证了算法性能。

- **Jin, Y.**, Pei, T., Yu, H., Zhang, Z., Han, J., & Liang, X. (2023, July). Disturbance Compensation Based Sliding Mode Control for Aerial Soft Manipulator System. In *2023 IEEE 13th International Conference on CYBER Technology in Automation, Control, and Intelligent Systems (CYBER)* (pp. 396-401). IEEE.

提出空中柔性机械臂系统解决方案，通过滑模控制器处理机械臂运动引起的质心偏移，Simulink 仿真验证了控制效果。

- Pei, T., **Jin, Y.**, Yu, H., Fang, Y., Han, J., & Liang, X. (2023, July). Gradient-Based Online Trajectory Planning for Quadrotor Transportation Systems. In *2023 IEEE 13th International Conference on CYBER Technology in Automation, Control, and Intelligent Systems (CYBER)* (pp. 892-897). IEEE.

提出梯度安全约束结合 B 样条优化方法改进混合状态 A* 算法，Gazebo 仿真验证了轨迹生成可行性。

实习经历

- 墨墨教育科技，广州

2021.07 - 2021.09

算法实习生

- 应用机器学习算法识别高价值破解用户，优化信息推送策略与账号控制方案，实现破解用户流量回收及日均收入提升。
- 参与间隔重复算法优化项目，完成学习数据清洗与特征工程，提升算法准确率
- 开发 Python 爬虫采集全网产品舆情数据，运用 NLP 技术分析 1 万 + 条用户评论，提炼核心需求支撑产品迭代

技能与专长

专业技能：

- 精通编程语言：Python, C++, MATLAB, Simulink

- 熟练使用 ROS 进行机器人实验与控制
 - 具备学术论文阅读写作能力
 - 掌握 SolidWorks 机械结构建模设计
- 研究兴趣：** 机器人动力学、强化学习、LLM、模型预测控制（MPC）
- 语言能力：** 雅思 7.0

荣誉奖励

• 南开大学公能奖学金	2022-2023
• 南开大学公能奖学金	2023-2024
• 南开大学公能奖学金	2024-2025

自我评价

性格开朗，乐于团队协作与知识分享。对机器人领域新技术保持浓厚兴趣并能快速实践应用，具备扎实的软硬件开发经验。适应能力强，善于建立良好人际关系，热爱科研。