

全振潭(Zhentan Quan)

出生年月: 1999 年 7 月 17816610676 | 17710112672 qzt21@mails.tsinghua.edu.cn



教育背景

2021.09-2024.06 清华大学 深圳国际研究生院 电子信息 导师: 陈胜利助理教授; 丁文伯副教授
成绩: GPA: 3.95/4 (1/39) 公共服务: 研究生德育工作助理、清华大学深海洋研 211 党支部书记
助教工作: 2022.05 至今 深圳零一学院-Info club-主理人

2017.09-2021.06 浙江理工大学 机械与自动控制学院 机械工程 导师: 李秦川教授 (国家杰青)
成绩: GPA: 4.26/5 (1/503) 团队工作: 浙理钱塘蛟机器人战队-创始人兼队长、党支部副书记、团支书
访学交流: 2019.11-2019.11 新加坡国立大学 (全额奖学金)
2018.07-2018.08 美国奥克兰大学 (期间参观哈佛大学、麻省理工大学) (全额奖学金)

项目经历

清华大学 物联网与社会物理信息系统实验室 智能感知与机器人研究组 深圳/北京
研究内容 1: 用于足式机器人地形识别和姿态估计的高性能视觉触觉传感器
论文: TacTID: Terrain Identification and Pose Estimation for Legged Robot with a High-performance Visuo-Tactile Sensor (Submitted)
研究内容 2: 波浪能量收集-多铰链构型的频率互补 TENG 网络
论文: Frequency-complementary Triboelectric Nanogenerator Network Integrated Multi-hinge Configuration (Submitted)
研究内容 3: 基于 TENG 的异质柔性硬度传感器
论文: A Broad Range Triboelectric Stiffness Sensor for Variable Inclusions Recognition (Submitted)

浙江理工大学 机器人实验室 机器人机构学团队 杭州
研究内容 1: 管道攀爬机器人 (参加“共融机器人基础理论与关键技术研究” 重大研究计划学术交流会)
研究内容 2: 基于 TRIZ 的车门-行人防撞系统 (国家级大学生创新创业训练项目)
研究内容 3: 多自由度微创手术器械系统设计 (浙江省大学生创新创业训练项目)
★ 本科毕业论文题目: 6-3 型 Stewart 并联稳定平台运动学分析设计 (优秀毕业论文)
★ 雅思 6.5、实用新型专利授权 3 项

实习实践经历

2022.06-2023.06 清华大学深圳国际研究生院(SIGS)研究生工作组 年级工作助理
牵头组织第一届“清华海洋”研究生学术论坛暨清华大学第 721 期博士生学术论坛与国家奖学金评审
2022.06-2022.09 深圳零一学院 学术专业助教 (Track1) 兼助教组组长
类脑计算方向助教 (授课导师: 清华施路平教授、马明副教授); 牵头团队建设, 配合教务团队大问题设计
2021.09-2022.08 清华大学 SIGS 团委组织部
组织研究院国奖分享会; 组织“奋斗深汕, 共赢未来”三校期中实践; 负责 20 周年院庆大会接待小组
2020.09-2021.01 东莞松山湖国际机器人基地 创业团队创始成员 (天使投资人: 香港科技大学李泽湘教授)
负责物联网地毯的设计工作, 制定评价指标, 任务分解; 统筹技术团队成员
2015.05-2016.06 福建省建阳第一中学机器人社/工作室 社长/工作室负责人
获福建省青少年机器人竞赛一等奖 (2015、2016)

奖项荣誉

国家级荣誉: 国家奖学金获奖学生全国优秀代表 (1/100)、“华为杯”中国研究生数学建模竞赛二等奖、人工智能与机器人高水平国际会议 ICRA RUMA 三等奖、全国大学生机器人竞赛 RoboMaster 单项赛二等奖
省级荣誉: 浙江省“十佳大学生”提名 (1/10)、香港桑麻基金会一等奖学金 (2019)、浙江省政府奖学金 (2018)
校级荣誉: 清华大学综合优秀奖学金 (2022)、清华大学优秀研究生党支书 (2023)、校长特别奖学金 (1/28000) (2020)、清华大学社会实践三等奖
院级荣誉: 清华大学 SIGS 优秀研究生共产党员 (1/14)、清华大学 SIGS 社会工作奖学金