



教育经历

东北大学

- -
- 沈阳工业大学

-
-

研究方向

基于人机协同的开颅手术机器人柔顺控制研究

- 人再环
- 标定、建模，构建运动学及动力学模型
- 多模态 有限状态机 分类器
- 轨迹规划

科研项目经历

开颅手术机器人研发（解放军总医院、新松机器人公司等）

-
- 机-电-感-控一体化
 - 多模态信息辨识与预测方法
 - 柔顺控制方法与安全防护
- 20点法
 - 高斯逼近
 - 零力控制模式
 - SVM核函数分类器
 - 自由拖拽
 - 多线程
 - 多模态信息
 - 点云
- 预处理
 - 轨迹规划
- SCARA机器人驱动（沈阳睿瑟微机器人科技有限公司）
 -
 - CAN总线
 - 多种运动模式

科研成果

-

研究经历

-
-
-
-