



毕铭池

18004107850 mcbi1999@163.com



教育经历

东北大学	2021 09 - 2024 06
- GPA 3.56 / 4.00 15% /	
沈阳工业大学	2017 09 - 2021 06
- GPA 3.36 / 4.00 10% /	

研究方向

基于人机协同的开颅手术机器人柔顺控制研究

- 6 人再环
- KDL Eigen 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）

-
- 1 机-电-感-控一体化
- 2 多模态信息辨识与预测方法
- 3 柔顺控制方法与安全防护
- Linux 20点法 DH --> --> --> -->
- 高斯逼近 零力控制模式 自由拖拽 多线程 多模态信息
- 预处理 轨迹规划 SVM核函数分类器 模型预测 钻透检测 点云

SCARA机器人驱动（沈阳睿瑟微机器人科技有限公司）

- : SCARA
- : Linux CAN总线 C SCARA
- 多种运动模式 PID

科研成果

- Adaptive Impedance Zero-force Control for Skull Drilling Based on Human-machine Interaction EI

研究经历

- CET4/CET6
- C/C++ Matlab CAN Modbus
- Linux Vscode camke
- Linux