

# 于 士 琪 (ウ シ キ)



大阪大学 博士 2 年 | 080-2471-6993 | [yu.shiqi@irl.sys.es.osaka-u.ac.jp](mailto:yu.shiqi@irl.sys.es.osaka-u.ac.jp)

## 兴趣领域

- 智能机器人动作机制及其系统控制框架的构筑
- 物理的人与仿人机器人的相互作用
- 多传感器网络的多维信息实时处理及应用

## 事业

### 博士在读 | 2018-现在 | 大阪大学, 日本

- 所属: 基础工学研究科 系统创成专攻 智能机器人领域 石黑研究室
- 研究题目: 仿人机器人动作的适应性姿势生成
- 相关项目: 仿人机器人“ibuki”系统的构筑及控制框架的开发
- 融合研究主题: 使用拟人化动作的机器人的情感表现研究

### 工学修士 | 2016-2018 | 大阪大学, 日本

- 所属: 基础工学研究科 系统创成专攻 智能机器人领域 石黑研究室
- 研究题目: 使用由物理上相互连接的动作模块构成的机器人进行的机器人动作全身动作相关的研究
- 相关项目: 适应性柔软仿人机器人手的开发

### 研修生 | 2015-2016 | 大阪大学, 日本

### 交换留学生 | 2014-2015 | 筑波大学

- 交换留学任务: 信息媒体工学的学科学习

### 工学学士 | 2011-2015 | 浙江大学, 中国

- 所属: 电气工程学院 自动化(电气)林峰研究室
- 研究题目: 高速高性能连续位置伺服机器人手臂系统

## 技能, 相关经验

### 发信力, 交流能力

- 2017/12 HUMANWARE Outreach, Lab Cafe@大阪难波桥站
  - 面向一般市民的研究介绍, 口头海报发表 (现场带去了与研究相关的实际成果)
- 2017/07 IEEE-RAS Summer School on Soft Manipulation, 德国
  - 学术讨论、参加 Workshop、口头海报发表、国际间文化交流
  - 海报题目: 动作模块机制下的机器人脊柱研究

### 言语能力, 教育经验

- 2018-现在 大阪大学 智能机器人实验 C 助教
  - 驱动机械臂、发现学生的问题、共同解决

- 2012/07 Bridging the World 国际组织、中美中学生夏令营、助教、口译者
  - 翻译、面向中国，美国の中学生の言语、文化的教育活动
- 2018/12 JLPT 日本語能力試験 1 級
- 2012/09 托福英语检定 87 点
- 其他 在研究室进行研究活动的同时、积极阅读日语，英语两方面的 机器人、信息领域的书籍及论文等；在研究室的日常讨论使用日本語。

## 工作能力

- 2018/09 松下电器日本 (Panasonic) 研究实习 (2018/09-2018/12)
  - Business Innovation 本部 自动驾驶相关
- 2016-现在 JST ERATO (国家战略性创造研究推进事业) 石黑共生 H R I 项目
  - 自律型机器人研究组 研究辅助员

## 领导能力

- 2017/04 加入文部科学省领导项目 HUMANWARE INNOVATION PROGRAM
  - 特别选拔 (5 年项目缩短到 4 年)
  - 项目重视融合研究，培养能够将科学转换为持续发展价值的领导人才
- 2012/02 中国 黑龙江省 大庆市 回访母校 高考经验交流会
  - 队长
  - 与进入清华大学的校友共同组织，为了回报母校而举行的活动
  - 参加者超过 600 人、在当地的新闻媒体有报道和记载

## 与学习相关的能力

- 语言： 中文，英语，日语
- 开发工具： Python, C, matlab, Linux, Robot Operation System, CAD Design
- 与专业相关的知识： 嵌入式系统设计、开发、调试  
机器人机构设计、制造、控制、交互构筑  
机器学习，深度学习
- 其他： 短时间内将新的技能与知识获取并应用的能力  
专注力

## 获奖经历

### 竞争的资金 | 「独创的教育研究活动」 | 2018/03-现在

- 研究主题：使用拟人化动作的机器人的情感表现研究
- 担当角色：发现研究用机器人的控制及系统的额问题，通过机器人相关理论实现拟人化动作

### 奖学金 | 多个 | 2016/04- 现在

- 领导项目 HUMANWARE INNOVATION PROGRAM 奖励金 (2018/01-现在)
- 檉山奖学财团 大学院留学生奖学金 (2016/04-2018/03)

## 国家三等奖 | 中国生物医学电子创新设计竞赛 | 2014/06

- 队长、智能手机远程操控可穿戴低功率心电仪设计开发

## 优秀论文奖 | 中国浙江大学夏季社会实践 | 2013/12

- 队长，同时先进个人

## 出版物

### 国际期刊 |

Journal of Artificial Life and Robotics

- Shiqi Yu, Yoshihiro Nakata, Yutaka Nakamura, Hiroshi Ishiguro. A design of robotic spine composed of parallelogram actuation modules, 2017, 10.1007/s10015-017-0383-0.

### 国际学会 |

22nd International Symposium on Artificial Life and Robotics 2017

- Shiqi Yu, Yoshihiro Nakata, Yutaka Nakamura, Hiroshi Ishiguro. "A design of robotic spine composed by parallelogram actuation modules", 22nd International Symposium on Artificial Life and Robotics 2017 (AROB 22nd 2017), B-Con PLAZA, Beppu, JAPAN, pp. 420-423

### 国内（日本）学会 |

- 八木聡明, 姜淳熙, 沈靖程, 于士琪, 中野賢, 昆虫モデルのロボットの歩容が人間に与える印象の評価, ロボティクス・メカトロニクス講演会 2018 in Kitakyushu, , 北九州小倉市, 2018. 6. 2-2018. 6. 5

### 海报发表 |

- Shiqi Yu, Yoshihiro Nakata, Yukata Nakamura, and Hiroshi Ishiguro. "Research of Robotic Spine Composed of Actuation Modules Mechanism", IEEE-RAS Summer School on Soft Manipulation (SoMA), Poster Session, Fraueninsel, Germany, July 2017.