

# 孙彦博

北京理工大学智能机器人研究所

“仿生机器人与系统”教育部重点实验室



性别：男  
籍贯：吉林  
电话：18243588198

出生年月：2002.08  
政治面貌：中共党员  
邮箱：2973296957@qq.com

## 教育背景

2021.9-2025.6	北京理工大学	机械电子工程 (徐特立英才班)	学士	985/双一流
2025.9-	北京理工大学	兵器科学与技术 (智能技术与应用工程)	博士在读	985/双一流

## 科研成果

- Y. Zhang, X. Chen and **Y. Sun**. Design and Control of Separatrek: A Hybrid Aerial-Ground Robot with Separable and Combinative Locomotion Parts. *IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)*, 2025. (机器人顶级国际会议)
- 一种适用于轮腿机器人的高拓展性模块化胸腔 (实用新型专利, 已授权, 排名1)
- 可分离式陆空两栖轮腿复合机器人 (国家发明专利, 已受理, 排名3)

## 项目经历

- 双点足机器人运动控制研究【重点实验室专项】**：硬件设计负责人 (本科)  
设计双点足机器人胸腔结构与电气系统
- 陆空两栖机器人运动控制研究【重点实验室专项】**：硬件设计负责人 (本科)  
设计陆空两栖机器人全身结构
- 轮足机器人全身控制运动研究【重点实验室专项】**：硬件设计/本体运控负责人 (本科)  
设计并迭代轮足机器人全身结构与电气系统, 共产出3代轮足机器人平台  
开发本体运动控制算法, 实现机器人在复杂地形的稳定运动
- 双足人形机器人全身控制运动研究【重点实验室专项】**：项目负责人 (博士在读阶段)  
组织双足人形机器人的硬件设计与运动控制工作  
设计并迭代双足人形机器人全身结构与电气系统, 共产出2代人形机器人平台  
开发本体运动控制算法, 结合优质数据, 实现高度模仿人类形态的智能行走

## 个人技能

- 熟练掌握机器人平台 (包括机械与电气) 设计所需要软件, 例如 Solidworks、嘉立创 EDA 等;
- 熟练掌握 Python、C/C++、Matlab 等计算机语言;
- 熟练掌握 AMP、MIMIC 等主流机器人平台运动控制算法;
- 熟练掌握 Isaac Gym/Sim、Mujoco、Gazebo 等仿真软件;
- 具有丰富的机器人硬件设计-加工制造-算法调试全流程经验, 具备自主开发能力。

## 获奖经历

- 2025 人形机器人运动会场景赛酒店清洁赛项 第四名
- 2025 人形机器人运动会场景赛酒店服务赛项 第五名
- 2025 第七届中国研究生机器人创新设计大赛 国家级二等奖
- 曾任北京理工大学智能无人系统队队长