

刘述亮

(+86) 18349314729 | 1015607727@qq.com

民族：汉 出生年月：1989.12 籍贯：江西赣州



教育背景

2019.09-至今 **澳门科技大学** **智能科学与系统，博士** **澳门**

- 研究基于具身认知的平行智能控制理论；

2013.09-2017.06 **电子科技大学** **机械电子工程，硕士** **四川，成都**

- 从事机器人运动控制算法研究，包括移动机器人双足直立行走机器人；
- 申请专利 17 项；
- 参与研发变电站巡检机器人研发；
- 参与家庭服务机器人瓦力研发；
- 负责双足直立行走机器人研发；
- 参加互联网+创业大赛获得四川省金奖；
- 创立炬石科技有限公司、科大创客空间科技有限公司；

2008.09-2012.06 **南昌大学** **材料成型及其控制工程** **江西，南昌**

在机器人队的时间：2009 年-2012 年，主要在机器人负责机器人结构设计以及参与机器人控制算法开发，在机器人队中培养的对机器人和控制浓厚兴趣，也在刘老师的指导下，掌握了扎实的机器人技术相关的理论知识、动手实践能力。为后续在机器人控制相关领域创业奠定的基础。

- 参加全国大学生工程训练综合能力竞赛获得全国一等奖；
- 参加美国大学生数学建模竞赛（MCM）获国际二等奖；
- 参加全国大学生数学建模竞赛（CUMCM）获国家二等奖；
- 参加亚太大学生机器人大赛（ABU-Robocan），获国内奖 1 项，负责机器人结构设计，研究机器人定位导航运动控制算法与实现；

创业经历

2013.09-2014.03 变电站巡检机器人的结构设计、地盘运动控制、磁导引导线控制。

2014.03-2014.06 基于红外定位导航的扫地机器人研发，负责机器人的全方案设计，包括机械结构，硬件电路、嵌入式软件、六轴惯导、编码器以及红外的融合定位导航路径规划算法研究和实现。

2014.06 创立炬石科技有限公司

2016.07 获得上海荷福集团 500 万投资研发双足直立行走机器人，2016.10 月第一代人形机器人参加世界机器人大会，三个月时间完成了机器人本体的设计组装，实现了机器人步态算法，双臂控制，2017.04 完成了第六代伺服驱动器的研发，采用自主研发的新驱动器实现了人形机器人的落地行走。2017.08 完成了第二代双足机器人的研发，机器人实现了前进后

退、左右拐弯、左右横向移动以及任意运动方式的切换。

2017.03 月到 2017.08 月研发姚明高仿真投篮机器人。

2014.09 创立成都科大创客空间科技有限公司

2014.09-2014.12 与四川武警学院合作研发正步训练器、匍匐前进训练器、战术手语远程通讯及翻译数据手套。

2015.02-2015.05 江西诗美乐生物科技发展有限公司委托研发失眠治疗仪器。

2015.04-2015.07 年深圳智控科技有限公司委托研发光学细胞识别算法。

2015.05-2015.10 深圳放盘科技委托研发基于物联网的智能门锁。

2015.09-2016.09 申报四川省苗子工程项目智能手势识别数据手套。

2015.10-2016.05 月研发服务机器人瓦力

由上海新中梁集团投资三千万，成立深圳瓦力泰克科技有限公司，由中科院深圳先进研究院和成都科大创客空间一起负责机器人研发，其中中科院负责机器人结构设计和人机交互及后台研发，我们科大创客科技有限公司主要负责机器人的硬件电路嵌入式软件算法开发。其中主要包括：基于麦克风阵列的听声辨位系统研发，基于激光雷达的 SLAM 研发，机器人底盘驱动控制硬件电路及其算法实现，机器人红外引导自动充电电路及算法实现，机器人传感系统主控系统电源管理系统研发。

2019.04 创立深圳行动元科技有限公司

公司规模：80 人，公司面积 1000 平，融资 1 亿人民币

2019 年创立深圳行动元科技（同时北京上海也有分公司），专注于运用人工智能技术提升工业自动化控制水平。主要产品是伺服驱动器、机器人控制器、流水线调度控制器。公司产品在精度，相应速度，智能化程度等核心指标超越国外同类产品。是工业核心部件国产化替代的又一成功案例。目前公司产品已被国内几百家公司使用，包括医疗机器人，工业机械臂，AGV，工业流水线，激光扫描，贴片机、半导体设备等领域。2022 年销售额以预计达 5000 万人民币。