

## 下肢柔性外骨骼-个性化步态控制/仿生机械设计

### 【项目描述】:

近年来, 柔性外骨骼在助老和康复领域的应用引发了国际上越来越多的关注。本项目致力于深入研究下肢柔性外骨骼在助老场景中所需要的关键控制技术, 涵盖了步态控制、场景识别、人机交互和仿生机械设计等多个具体方面。目标是通过这些研究, 提高下肢柔性外骨骼在步态辅助的个性化和有效性, 为下肢柔性外骨骼在助老场景的广泛应用奠定基础。

### 【职位概述】:

我们正在寻求一位基础扎实、自我驱动, 对控制系统/机械设计感兴趣, 且愿意开展研究工作的科研助理。理想的候选人应具有机器人学、控制理论方面的相关背景, 并热衷于外骨骼机器人的相关研发工作。候选人将主要开展下肢柔性外骨骼的控制系统和算法方面(或仿生机械设计)工作, 通过与团队成员的密切合作, 在知名期刊上发表相关学术论文。通过聚焦性科研延展项目(FREE), 候选人将有机会获取开展研究工作所需的专业技能和实操技能, 从而提升申请博士或硕士研究生项目成功概率以及获得工业界长期工作的机会。

该职位预计于 2025 年春季学期或之后开始, 雇佣期限为两年, 合同为一年一签。

### 【职位要求】:

- 机械设计制造及其自动化、自动化或计算机科学等相关专业的学士及以上学历, 或控制工程、机电一体化、自主系统等相关背景。
- 控制算法设计、仿真以及机械设计相关经历。
- 熟练掌握一门编程语言(如 C/C++/python/ Matlab 等)且有实践经验。