上海交通大学自动化系
Department of Automation
Shanghai Jiao Tong University

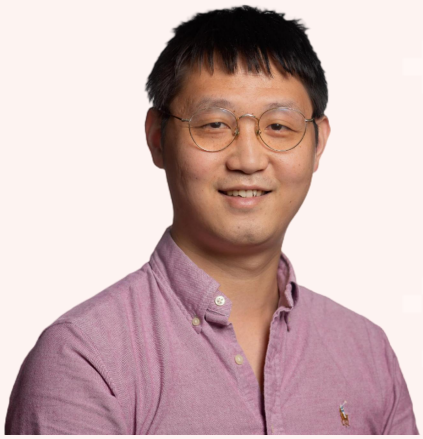
系统控制与信息处理教育部重点实验室
Key Laboratory of System Control and Information Processing, Ministry of Education

学术报告会

时间：2024年5月31日 10:00
地点：电信群楼3-200会议室

操纵可变形物体： 挑战与机遇

朱吉鸿 助理教授
约克大学



摘要:

是什么让操纵可变形物体变得具有挑战性？本讲座将深入探讨物体变形带来的基本挑战，并讨论在研究中应对这些挑战的策略。此外，本讲座还将展示可变形物体操纵的前景广阔的应用，包括电缆布线等工业应用，以及布料压平和辅助穿衣等家庭应用。

简介:

朱吉鸿是约克大学机器人学助理教授，也是约克大学安全自主研究所的研究员。他是约克大学机器人辅助生活实验室（Robot-Assisted Living LAb）的负责人，主要研究领域为可变形物体操作和辅助机器人。在加入约克大学之前，他曾在代尔夫特理工大学认知机器人系和欧洲本田研究所担任博士后。他在法国蒙彼利埃大学获得机器人学博士学位，并在 地平线2020计划 VERSATILE 项目的支持下在 LIRMM 开展研究。他目前是 IEEE Robotics and Automation Letters (RA-L)、ICRA 和 IROS 的副主编。他的双臂穿衣研究工作被BBC，The independent（英国独立报），以及TechXplore等多家媒体报道。