[redacted] · 吉林大学 · 软件工程 · [redacted] · Kisechan

我当前**已硕士保研至上海交通大学人工智能学院**，本科就读于**吉林大学软件学院工科试验班（软件工程卓越工程师班）**，成绩优秀，外语水平良好，已通过 CET-6，综合排名在专业前 2%。我具有较扎实的计算机科学基础，熟悉 Python、C/C++ 等编程语言，PyTorch、Docker、Mujoco 等技术以及 Linux 操作系统，并会熟练使用 Codex 等 AI Agent 工具。

我具备较强的自主学习能力和合作能力，目前主要热衷于具身智能方向，**本科期间加入了吉林大学人工智能学院的具身实验室进行科研实习，并参与过相关算法和工程在实机上的实践**。除此之外我**在第十七届中国大学生服务外包创新创业大赛中获得了国家级一等奖**。

教育背景

2023.8 - 2027.6	**吉林大学** · 软件学院 · 软件工程 · **本科** 综合 GPA: 3.93 /4.0 · 排名**前 2% (8/367)**, **CET-6:** 504 分
2027.9 - 2030（预计）	**上海交通大学** · 人工智能学院 · 电子信息（人工智能） · **硕士**

获奖情况

第十七届中国大学生服务外包创新创业大赛	国家级一等奖	2026 年 8 月
高教社杯全国大学生数学建模竞赛	吉林赛区一等奖	2025 年 11 月
吉林大学一等奖学金		2024 年 12 月

项目经历

四足机器人 Sim2Real 自主导航与运控

2026 年 4 月 - 2026 年 8 月

第十七届中国大学生服务外包创新创业大赛暨腾讯开悟人工智能全球公开赛全国总决赛项目，获得**全国第二名、国家级一等奖**。基于 **PPO 强化学习算法**，面向坡面、上下台阶与迷宫场景，完成 **Go2 机器人从仿真训练、复杂地形通行与目标导航，到视觉策略蒸馏和实机部署验证的完整链路**。

- 设计了融合本体状态、历史状态、目标及局部导航信息的 **Actor-Critic 网络**。支持 PPO 在并行仿真中持续采集轨迹并更新策略。
- **围绕稳定行走、上台阶清障、下台阶支撑和迷宫脱困等问题设计奖励**。结合地形几何、足端接触、机身姿态、速度和目标距离等信号门控各项奖励的生效时机。
- 采用**教师—学生模型**，学生模型 **CNN-LSTM** 提取时序地形与导航特征，融合本体状态和目标信息复现教师模型动作；通过多类传感器扰动提升策略鲁棒性，完成关节映射与实机控制验证。

NVIDIA GR00T 的复现与微调

2026 年 3 月 - 2026 年 4 月

复现 NVIDIA GR00T N1.6 VLA 模型，完成官方仿真 Benchmark 部署、数据采集、模型微调及开环评估流程。将仿真任务成功率达到 50% 以上。

- 使用 VR 遥操作设备**采集宇树 G1 机器人真机数据**，完成数据清洗并转换为 LeRobot v2 等标准数据格式。
- **基于真实及仿真操作数据微调 GR00T N1.6**，通过调整数据采集距离、动作速度、抓取停顿和轨迹平滑策略，提高训练数据一致性及动作生成稳定性。

专业技能

操作系统	Linux (Jetson, Ubuntu), Windows, macOS
编程语言	C/C++, Python, LaTeX, Typst, Shell
工程工具	Git, PyTorch, Docker, Mujoco, Codex/OpenCode 等 Agent 工具