



2000-11
达姆施塔特, 德国
+86 13541154240
1062270094@qq.com

具备从算法研发到生产部署的端到端项目实施能力, 专注感知—决策—控制闭环优化与实时系统部署落地。深度应用 **Transformer** 架构、实时 **SLAM**、视觉伺服方法, 具备边缘计算部署、模型量化优化、实时推理加速等工程化能力。

语言能力

中文 (母语) | 英语 (流利) | 德语 (德福 16 分) | 日语 (基础)

核心技能

AI/深度学习: Transformer、ViT、模型部署、PyTorch、TensorFlow、实时推理
SLAM & 导航: 实时 SLAM、多传感器融合、LiDAR-SLAM、视觉 SLAM、路径规划、A* 算法
机器人系统: ROS2、实时控制、视觉伺服、MoveIt!、端到端系统集成
部署与工程化: 边缘计算、Jetson、模型优化、实时系统、Docker、Git

教育经历

达姆施塔特工业大学 (Technische Universität Darmstadt) 信息学院
2023.10 硕士 | 自主系统与机器人
– Department of Computer Science and Information Technology | Autonomous Systems and Robotics
至今 核心课程: 机器学习、深度学习、强化学习、机器人学习、计算机视觉、Transformer 架构、SLAM、软件工程、自然语言处理
2022.09 特旺根应用技术大学 (Hochschule Furtwangen University) 机械与精密制造学院
2023.08 本科 | 机械制造
平均绩点: 1.9 (德国 GPA, ≈ 3.33 国际 GPA, 成绩排名: 5%–20%)
相关课程: 德语、工商管理、项目管理、精密加工技术
2019.09 海理工大学 (University of Shanghai for Science and Technology) 机械工程学院
2022.07 本科 | 机械设计制造及其自动化
荣誉: 优秀毕业生、二等奖学金
相关课程: 理论力学、材料力学、机械设计、机械制图、高等数学、C 语言

工作经历

宁波数字孪生研究院 (东方理工) 一工程师助理 (实习) 宁波
2022.02 强化学习与 VLA 模型部署 (Vision-Language-Action 端到端部署)
– 课题负责人 | 强化学习 | VLA 模型 | 模型部署 | 端到端部署 | PyTorch | ROS2 | 机器人学习
2025.08 实现 VLA 模型部署: 部署 Vision-Language-Action (VLA) 多模态模型, 实现视觉-语言-动作的端到端推理, 支持自然语言指令到机器人动作的映射, 推理延迟 < 200ms。实现强化学习策略部署: 将训练好的强化学习策略模型 (PPO/SAC) 部署到机器人平台, 实现实时策略推理与动作执行, 策略更新频率达 10Hz。优化模型推理性能: 通过模型量化 (INT8)、知识蒸馏与模型剪枝, 优化 VLA 模型推理速度, 推理时间从 350ms 降至 180ms (提升 48.6%), GPU 内存占用降低 35%。实现多模态数据融合: 设计视觉特征、语言指令与动作空间的融合机制, 实现端到端的多模态感知-决策-控制闭环, 任务成功率从 72% 提升至 88%。完成系统集成与验证: 在 ROS2 框架上集成 VLA 模型与强化学习策略, 完成端到端系统部署, 在仿真环境中验证, 支持自然语言控制的机器人操作任务。量化成果: 成功部署 VLA 模型与强化学习策略, 实现自然语言指令到机器人动作的端到端推理, 任务成功率 88%, 推理延迟 < 200ms, 验证了多模态模型在机器人控制中的有效性
2022.02 格华纳中国技术中心一测试工程师助理 (实习) 上海
– 执行 OEM 标准零部件计量、装配与质量检测, 参与实验室自动化与数据采集流程优化。实验误差率降低约 12%, 检测流程效率提升 15%。培养严谨工程实验与质量控制思维, 为后续机器人硬件接口与传感器数据融合奠定基础

项目经历

ROS2 实时 SLAM 导航与搜救任务 (多传感器融合) 课题负责人
2025.04 实时 SLAM | 多传感器融合 | A* 路径规划 | LiDAR+ 相机融合 | ROS2 | OpenCV | 端到端导航系统
2025.07 自行实现拓扑路径规划算法: 基于图论构建环境拓扑结构, 设计启发式函数优化路径搜索, 路径规划时间从 250ms 降至 85ms (提升 66%), 路径长度优化 12%
• 实现 A* 路径规划算法: 从零实现 A* 搜索算法 (非调包), 明确区分 Position (位置)、Path (路径)、Trajectory (轨迹) 三个概念, Position 用于定位, Path 用于全局规划, Trajectory 用于局部轨迹跟踪, 计算效率提升 3.2 倍
• 配置与优化 Cartographer SLAM: 调整 LiDAR-相机-IMU 传感器融合