

<<< 个人信息

| | |
|------------------|--------------------------|
| 姓 名：刘亿龙 | 性 别：男 |
| 民 族：汉族 | 籍 贯：安徽滁州 |
| 出生年月：2000.05.17 | 政治面貌：中共党员 |
| 学 历：硕士 | 英语水平：四级 |
| 专 业：新一代电子信息技术 | 期望工作地点：全国 |
| 毕业院校：杭州电子科技大学 | 现居住地：浙江杭州 |
| 联系电话：18010902952 | 邮 箱：232040255@hdu.edu.cn |



期望工作：机器人开发、嵌入式开发、C/C++开发

<<< 教育背景

| | | | |
|------------------|----------|-----------|------|
| 2023.09-至今 | 杭州电子科技大学 | 新一代电子信息技术 | 硕士在读 |
| 20019.09-2023.06 | 四川大学锦江学院 | 电子信息工程 | 本科 |

<<< 项目经历

基于深度强化学习的无人机路径规划--- 论文课题---

基于噪声网络和交叉注意力机制改进强化学习 D3QN 算法，在 ROS 和 Gazebo 仿真中进行了实验验证，实验结果显示 1000 轮 Episodes 后任务完成率达 80%。

基于 RDK X3 的多功能无人机设计---研电赛地平线企业命题---智能机器人三维视觉感知系统应用

以 RDK X3 作为机载电脑，使用 Pixhawk 6C mini 飞控，传感器包括 RealsenseD435i 和激光雷达，完成功能：

- 1.自主障碍物规避，在 RVIZ 中点击目标点即可自动寻找最优路线。(Ego-Planner 算法)
- 2.Rtab-Map 激光视觉融合，通过深度视觉和激光雷达的三维稠密重建完成更精确的感知。
- 3.基于 Darknet_ROS 的目标跟踪。

<<< 工作经验

浙江中控信息产业股份有限公司---2025 年 6 月~至今---机器人算法工程师

- 1.中控人形机器人开发：利用遥操作（手臂和躯干）等完成交警指挥动作。
- 2.宇树科技四足机器狗 Go2 开发：1) 自主导航功能，基于 Mid360 完成无人区域自主巡检。(Move_base)。
- 2) 参与团队 FASTLIO2 算法的改进与部署。3) 基于浙大算法 EGO-Planner 算法的改进与部署（三维转二维）。

南京金荣德科技有限公司---2023 年 6 月~2023 年 9 月---产品研发

在公司期间，负责一款医用器件显示器的设计，主导产品成型的整个研发过程，从电路板选型及 PCB 绘制到软件代码编写。采用 STM32 单片机和 2.4 寸 LCD 等传感器完成红外遥控、模式选择、参数调节、定时设置等功能。

<<< 知识技能

熟悉 ROS 下的移动机器人自主导航等相关功能开发，主要编程语言为 C/C++和 python，熟悉 C++下的 ROS 节点开发和多线程编程等。有嵌入式软件开发经验。具有一定的数据结构与算法基础，熟悉 Shell 脚本，有强化学习经验，了解 pytorch 学习框架。熟悉多种路径规划算法。了解 PCL、Eigen 等第三方库。

<<< 奖项/成果

全国大学生电子设计竞赛二等奖（电路组），蓝桥杯嵌入式二等奖（本科）

实用新型专利：《一种六旋翼无人机》《一种多激光雷达无人机》授权公告号:CN 222629568 U,CN 222934104 U

19 届研究生电子设计竞赛-企业命题-智能机器人三维视觉感知系统应用-初赛一等奖-国赛三等奖

2024 学年杭电研究生学业奖学金一等

<<< 自我评价

能够独立承担实验室科研项目，并有效的提出解决方案。工作态度认真，抗压能力强，责任心强。有较强的适应能力。善于接受新事物，能够在短时间内学会新的软件知识，在项目开发时能快速上手。乐观向上，吃苦耐劳，参与的科研项目涉及学科广泛，能够通过深入研究达到结题要求。