



马嘉庆

籍贯：浙江义乌 出生年月：2004.09 政治面貌：中共预备党员

邮箱：21230902@njnu.edu.cn 电话：17280531076



教育背景

- 院校：南京师范大学（211） 学院：电气与自动化工程学院 专业：自动化
- 学习能力：GPA 4.33/5.0 绩点成绩排名：1/102 综测成绩排名：1/102
- 专业课程：工程数学B（97） 自动控制原理（98） 现代控制理论（96）
C语言程序设计（97） Python语言与人工智能入门（97） 电路原理B（95）
- 所获荣誉：**国家奖学金**（2025.10）、南京师范大学“优秀学生奖学金”**一等奖**（4次）
南京师范大学**“三好学生”**（2次）、**“三好学生干部”**（2次）、南京师范大学**优秀共青团员**
- 入选计划：2024年入选度校英才计划培育项目并担任项目组负责人
- 学生工作：本科生2023级年级助理、本科生2025级先锋导员、第十三期先锋党校成员、第十七期青马工程学员

主要科研成果

- 机器人顶会ICRA论文：《Distributed Multi-Robot Multi-Target Simultaneous Search and Tracking in an Unknown Non-convex Environment》（2026 IEEE International Conference on Robotics & Automation）（学生第一作者）
 - 工作主要内容：提出**未知非凸环境下的分布式多机协同搜索与跟踪（SST）框架**；设计**分布式决策机制**解决视线遮挡与通信受限难题，**显著提升动态目标追踪效率**。
- CCF-B会议ICME论文：《DreamVGTT: VGGT-Guided Generative Gaussian Splatting For Scene Customization》（第一作者）
 - 工作主要内容：提出**DreamVGTT 框架**，利用**VGGT 几何先验**引导 3DGS 生成；设计**U-DSPO 优化机制**实现几何与语义对齐，支持**高质量场景编辑（插入/移除/修改）**。
- SCI二区论文：《Distributed Multi-robot Area Examination and Search for Clustered Targets with Limited Field of Views》（Robotics and Autonomous Systems, RAS）（学生第一作者）
 - 工作主要内容：针对**视场受限下的聚集目标搜索**，提出基于**Thompson Sampling 的概率决策算法**；设计**后验滤波机制**动态平衡“探索-利用”，**搜索效率显著优于传统贪婪与覆盖算法**。
- 国家级大学生创新创业项目《面向不停电安全作业守护的多无人机自组网及定位系统研究》 第一主持人
 - 工作主要内容：构建多无人机 Mesh 自组网，提出基于**ETX 指标的改进 OLSR 路由协议**，降低链路中断率。集成**RTK+UWB 融合定位**与**ESO 双闭环抗扰控制**，实现厘米级协同定位与强风下稳定悬停；完成 ROS+AirSim 仿真与硬件实测。
- 另有四篇EI论文已发表

主要竞赛获奖

获国家级奖项6项，省级奖项10项，10项第一作者

- 中国机器人暨RoboCup世界杯中国赛 全国一等奖 2024.11
- 全国大学生嵌入式芯片与系统设计大赛FPGA创新设计赛道 全国二等奖×2 2024.11、2025.11
- AI For Science创新应用大赛全国银奖 全国二等奖 2025.11
- 全国大学生英语竞赛C类 全国三等奖 2024.6
- 全国大学生电子设计大赛 江苏省一等奖 2025.8

证书与技能

- ✓ 英语能力：CET-4 646分，CET-6 582分 ✓ 计算机二级考试C语言：优秀（90+）
- ✓ 熟练掌握 PyTorch、ROS、Linux、MATLAB、FPGA工具链、Gazebo、Mujoco等科研工具与仿真平台