**SPARK Hand: Scooping-Pinching Adaptive Robotic Hand with Kempe Mechanism for Vertical Passive Grasp in Environmental Constraints**

主要工作：提出一种具有环境自适应性的复合抓取自适应机器人手。第一作者（IROS 2025 在投）

家琦的系统性思维体十分优秀，他能够统筹协调多层级资源，并且能将技术与场景结合成闭环。去年冬天我指导他写了一篇专利和论文，现已投稿至IROS2025，后面他有创业的想法，独立完成了调研和产品原型，入选深圳科创学院，他的表现令我印象深刻，是我带过最优秀的学生。

家琦有很强的学习能力和快速解决问题的能力，他能透过问题的现象看到本质。他自学了人工智能专业领域的相关课程，并能将其熟练运用。我的方向是欠驱动机器人手，他在刚接触这一领域的问题时，并没有机械相关的基础，但是很快熟练掌握了Solidworks，3D打印等技术。他是很有想法的学生，这种学生往往给他一个启发，就能自己提出各种idea。他很快提出了一个好的想法，独立完成了设计建模，做实机等工作。这种快速迁移学习的能力是未来人工智能领域研究不可或缺的能力，他能够将人工智能的方法应用于别的学科的问题上，这种学科交叉的思维也很重要。

家琦的效率非常高，进度很快，能高质量地完成工作，对于压力也有自己的办法。他面对研究中的挫折，保持乐观积极的态度，他平常会非常积极地和我交流，遇到什么困难和问题了都会跟我及时沟通。相比于结果，他对于研究问题，解决问题的过程更加看重，能感受到他是在做自己喜欢的事，平常不急不躁，有长期主义精神。

家琦有很强的信息搜集能力，一直关注人工智能领域的前沿问题。我在跟他交流的过程中，能感受到他对于具身智能领域非常感兴趣，他关注硬件部分在信息处理方面给算法带来的提升，提出将视触觉传感器和机器人手结合，从他自己的角度展望具身智能发展。我认为家琦有非常强的前瞻性，他认为具身智能是未来的风口，主动积累自己在算法，传感器，机器人硬件等领域的知识、能力和资源，并且积极接触创业，志存高远，我非常看好。

家琦有十分丰富的协作研究经验和很强的领导力。他在团队中主动组织同学们互相帮助，团结大家，提高了组内的研究效率，营造了非常好的团队氛围。团队中的同学们基础和背景都不一样，他组织同学们各自负责擅长的模块，并展开互帮互助，减少了学习成本。他是一位很有同理心，热情的同学，主动邀请团队中的低年级的同学一起合作。他跟团队中的同学们关系都很融洽，积极帮助同学，他的个人能力非常强，同时能组织带动整个团队，并不独善其身。