

陈康

出生年月：1994.12

男

籍贯：福建

17857319026

chkang@zju.edu.cn



教育背景

| | | |
|-----------------|----------|-------|
| 2013.09-2017.06 | 江南大学（本科） | 物联网工程 |
| 2018.09-2021.04 | 浙江大学（硕士） | 计算机技术 |

相关课程： 数据结构、高级软件工程、操作系统等



工作经历

| | |
|-----------------|---------------|
| 2016.10-2017.03 | 无锡北微传感器科技有限公司 |
|-----------------|---------------|

- 负责传感器产品的测试。
- 负责产品的文档说明修改工作。

| | |
|-----------------|---------------|
| 2018.05-2018.08 | 浙江大学常州工业技术研究院 |
|-----------------|---------------|

项目经历

| | |
|-------------|------------------|
| 2020.5 - 至今 | 基于强化学习的机器人步态仿真设计 |
|-------------|------------------|

项目简介：

机器人的设计理念一般都是取自仿生学，模仿人体或动物来设计结构和步态。

我们尝试一种全新的机器人设计方法：使用强化学习让机器人在仿真环境中自动生成行动策略，以行走为目标，寻找一套通用的奖励设计方案，在对机器人结构做出多样化的调整后，依然能生成稳定高效的步态。

主要使用语言及环境： python, gym, bullet 等。

- 结合 pybullet 与 gym 搭建强化学习训练所需环境；
- 基于 mujoco 物理引擎编写机器人描述文件，并用于 pybullet 环境中；
- 使用 PPO 算法训练机器人行动策略；



相关知识

- 熟悉计算机组成原理、操作系统、计算机网络、数据结构等基本知识。
- 熟悉有限马尔科夫决策过程以及动态规划、蒙特卡洛控制、时序差分学习、多步自助法等强化学习基本原理与方法。
- 熟悉 Policy Gradient、TRPO、PPO、DDPG、SAC 等强化学习经典算法。
- 熟悉 python、C++ 等编程语言