

陈浩铭



邮箱: chenhaoming1@stu.scu.edu.cn | 主页: <https://charming1920.github.io/> |
手机: 18282217554 | 年龄: 21

教育背景

四川大学 (本科)	前五学期专业排名: 前 5%	成都
• 专业: 计算机科学与技术 计算机学院		09/2023-07/2027
• 研究兴趣: 多智能体强化学习 风险敏感强化学习 多机器人协作 无人车建图、定位与导航		
• 核心课程: 高级语言程序设计-I (94); 高级语言程序设计-II (92); 汇编语言程序设计 (94); 操作系统原理 (93); 微机系统与接口技术 (93); 数据结构与算法分析 (90); 计算机网络 (90); 数据库系统原理 (90)		
• 主要获奖: 综合二等奖学金 单项一等奖学金		省级一等奖
• 全国大学生数学建模竞赛		省级二等奖
• 全国大学生数学竞赛		

论文及专利成果

1. H. Chen and H. Guo*, MS-PPO: Mean-Standard Deviation Proximal Policy Optimization for Reliable Parking Space Search in Structured Environments, AAAI Conference on Artificial Intelligence (AAAI), 2026 (Accepted).
2. H. Chen, H. Lu, H. Guo*, and J. Lv, MV-FAC: Mean–Variance Value Function Factorization for Multi-Robot Mean–Standard Deviation Moving Target Search, International Joint Conference on Artificial Intelligence (IJCAI), 2026 (Under Review).
3. H. Lu, H. Chen, H. Guo*, and J. Lv, Q-FAC: Quantile Value Function Factorization for Multi-Robot Moving Target Search with High Percentile Confidence, International Joint Conference on Artificial Intelligence (IJCAI), 2026 (Under Review).
4. H. Chen and H. Guo*, Adv-FAC: Adversarial Value Function Factorization for Multi-Robot Mean–Standard Deviation Adversarial Moving Target Search, Annual Conference on Neural Information Processing Systems (NeurIPS), 2026 (In Preparation).
5. (发明专利): 陈浩铭, 郭宏亮, “基于强化学习的可靠停车位搜索方法及系统”, 专利号: 202511378651.9 (实审中).

项目经历

西南地区高校首辆轻型无人驾驶高尔夫车全栈系统研发	核心成员	06/2025-11/2025
[四川大学计算机学院和新加坡国立大学联合项目] 指导老师: 郭宏亮, Marcelo Ang Jr., 吕建成, 周颖杰		
• 硬件系统搭建: 基于普通高尔夫车完成线控改装、电气化改造及多源传感器集成, 构建了可靠的工程化车载平台。		
• 软件架构开发: 利用多源融合定位与预测算法处理复杂校园环境。		
• 实车部署与测试: 在四川大学江安校区完成开放道路测试, 实现自主巡航、转弯及动态避障功能。		

相关技能: ROS1, Arduino, C++/Python, SLAM.

智寻——基于均值-标准差近端策略优化的可靠停车位搜索系统	负责人	11/2025-10/2026
[四川大学机器学习与工业智能应用教育部工程研究中心] 指导老师: 郭宏亮		
• 理论与算法创新: 针对传统算法忽视搜索不确定性的痛点, 提出 MS-PPO 算法, 推导了二阶 Bellman 方程与双目标策略梯度定理, 解决了标准差非线性可加的数学难题。		
• 策略优化实现: 设计了包含 MS-TD、MS-PG 的模块化架构, 引入广义优势估计平衡均值与方差的双重优化, 在多种复杂拓扑路网中实现“稳中求快”的搜索策略。		
• 全栈系统部署: 自主搭建基于高尔夫车的自动驾驶实验平台, 在真实地下车库实现全流程自主规划与泊车。		

相关技能: PyTorch, Reinforcement Learning, ROS1, SLAM.

技能

- 学术写作: 基金标书撰写, 科研项目申报书, 审稿意见回复, 项目结题报告
- 编程语言: Python, MATLAB, C/C++, Java, Linux
- 软件: Pytorch, ROS1, Gazebo, LaTeX, Git