



## 教育经历

### 佐治亚理工学院

2024年12月

电子与计算机工程 硕士

GPA 4.0/4.0

- 修读课程：数字图像处理, 高级编程技术 (C++多线程, CUDA 加速, OpenMPI, OpenGL), 线性系统与控制, 机器学习, 深度学习, 机器人AI (卡尔曼滤波, 粒子滤波, PID 控制, 全局路径规划算法, SLAM)。

### 青岛大学

2021年06月

机械电子工程 本科 机电工程学院

- GPA : 4.13 / 5.0 专业排名 : 2/316 (前1%) 课程平均成绩 : 90.93
- 毕业设计：基于 ORB 特征的双目视觉里程计算法研究
- 奖项荣誉：本科生国家奖学金(2019)、校长奖学金(2018)、学习标兵(2019)、优秀毕业生(2021) 等

## 工作与实习经历

### 清华大学

2025年01月 - 至今

实习生 无锡智能产业研究院

无锡

- 训练带先验的RL抓取策略, 部署实机Allegro灵巧手, sim2real抓取策略迁移

### 新加坡国立大学

2024年06月 - 2024年12月

访问学生 计算机学院

新加坡

- 师从邵林老师, 探索灵巧手在跨构型、跨环境、跨任务的抓取策略泛化性, 完成在环境约束下的灵巧手抓取策略

## 论文发表

### DexSinGrasp: Learning a Unified Policy for Dexterous Object Singulation and Grasping in Cluttered Environments (IROS 2025 Under Review, 第一作者)

- Lixin Xu, Zixuan Liu, Zhewei Gui, Jingxiang Guo, Zeyu Jiang, Zhixuan Xu, Chongkai Gao, Lin Shao
- 杂乱环境中灵巧物体分离与抓取的统一策略
- 论文主页: <https://nus-lins-lab.github.io/dexsingweb/>

### DexFlow: A Unified Approach for Dexterous Hand Pose Retargeting and Interaction (IROS 2025 Under Review)

- Xiaoyi Lin, Kunpeng Yao, Lixin Xu, Xueqiang Wang, Li Xuetao, Yuchen Wang, Miao Li
- 一种用于灵巧手姿态重定向与交互的统一方法
- 论文主页: [https://xiaoyilin-code.github.io/Dexflow\\_page/](https://xiaoyilin-code.github.io/Dexflow_page/)

## 专业技能

- 编程/仿真: Python/PyTorch、C/C++、Isaac Gym、MATLAB/Simulink、ROS、Cmake、LaTeX
- 感知/决策: 深度强化学习、扩散策略、生成式模型、大语言模型
- 控制/建模: 非线性控制、抗扰控制、卡尔曼滤波、Solidworks
- 外语水平: 雅思7.5分, 托福105分, GRE 322分, 六级614分, 四级627分, 德语(约A2), 日语(约N4)

## 项目经历

### 基于数字孪生的并联机器人的智能抗扰控制

2023年02月 - 2024年06月

- 设计非线性解耦控制方案, 搭建基于 SimScape 的数字孪生实验平台, 设计基于串口的虚映实、虚实通讯协议

### 单目视觉深度估计项目 "FADE Ain' t Depth Estimation"

2022年02月 - 2022年05月

- 使用大规模深度神经网络进行深度估计, 探索和评估目前的增强方法, 结合使用MiDaS和LeRes优化图像深度估计任务的性能

### C++ 仿真、游戏与可视化 - ECE 6122 课程项目

2021年10月 - 2021年12月

- 基于CUDA的温度传导仿真计算、基于 SFML 的 BuzzysRevenge 游戏设计
- GaTech Buzzy Bowl - 基于 OpenGL 和 MPI 的多线程三维仿真可视化

### 基于注意力机制的吊威亚场景视频修复

2021年09月 - 2021年12月

- 基于计算机视觉与信号处理相关知识, 使用 PyTorch 构建基于 Encoder-decoder 的视频修复模型

### 全国大学生工程训练综合能力竞赛-智能物流机器人

2018年11月 - 2019年05月

- 学习Python编程、3D打印和计算机视觉相关知识, 负责视觉识别部分 (基于OpenMV), 参与机器人机械臂调试
- 参与最终国赛的现场调试, 获得全国大学生工程训练综合能力竞赛智能物流机器人组特等奖