

林展辉

☎ (+86) 136 0979 9895 ✉ zhanhuilin@link.cuhk.edu.cn 🌐 radiance-nt.github.io 📍 中国深圳

教育背景

香港中文大学 (深圳), 人工智能与机器人学硕士

2024.09 – 至今

西安交通大学, 计算机科学与技术学士

2019.09 – 2023.06

研究经历

肯特州立大学认知机器人与人工智能实验室, 指导教师: Rui Liu

2023.05 – 2024.05

- 探究人类-群集交互中的信任转移机制, 提出一种基于群集固有特征预测人类对群集信任度的方法。
- 在定制的 3D AirSim 环境中构建分布式群集控制系统, 实现队形维持与障碍规避功能。[代码]

西安交通大学人工智能与机器人研究所, 指导教师: Sanping Zhou

2021.11 – 2022.07

- 发表论文: 林展辉、刘彦麟、周三平。鲁棒自训练结合闭环标签修正用于噪声标签学习。[PDF]
- 提出一种可扩展范式, 用于使用小规模干净数据净化大规模噪声数据, 在基准数据集上取得最先进性能, 同时计算资源消耗低于现有方法。

清华大学人工智能产业研究院, 研究实习生

2021.07 – 2021.09

- 复现并剖析 MELD 框架, 重点考察 POMDP 模型中潜在变量优化在多任务与元强化学习中的应用。
- 为 CR-5 与 UR-5 机械臂开发控制程序, 以支撑高级研究应用。

行业经历

魔法原子 (追觅科技), 运动控制 (强化学习) 实习生

2025.02 – 2025.07

- 开发无视觉四足机器人运动控制策略, 实现关键障碍跨越能力: 穿越 18cm 台阶、攀登 30cm 平台, 并在连续下降过程中维持高度稳定性。在真实环境中验证策略的有效性, 展现成功的模拟到现实转移。
- 设计并实现灵活的 C++ 部署框架及高保真 MuJoCo 模拟到模拟环境, 以优化验证与部署流程。

北京指数深空, 研究实习生

2023.08 – 2024.03

- 构建可扩展的模仿学习框架, 用于真实世界机械臂操作, 支持高效数据采集与推理。集成大语言模型引导的函数调用, 提升机器人任务执行与数据获取效率。

美团, 北京, 系统开发实习生

2022.07 – 2022.10

- 开发并维护 B2B 服务的成本管理系统, 实现定时任务调度后端框架, 以提升自动化水平。

竞赛与项目

Robomaster 竞赛, 西北中国地区冠军

2022.11 – 2023.06

- 使用 Fast-Lio 开发高性能 3D SLAM 解决方案, 在动态环境中显著提升定位与策略决策能力。[代码]

全国机器人竞赛-服务机器人, 一等奖与三等奖

2022.01 – 2022.06

- 集成计算机视觉、语音识别、导航及操作模块, 实现服务机器人超市场景商品定位送达与自动化废物分类等功能。

计算机系统项目,

- MIT 6.824 分布式系统: 实现 Raft 共识协议, 构建容错的、分片键值数据库服务;
- CMU 15-445 数据库系统: 设计核心数据库组件, 包括缓冲池管理器、可扩展哈希索引及查询执行引擎。

技术技能

- 领域: 机器人学、控制理论、SLAM、机器学习 (半监督学习、元学习等)、强化学习
- 语言与工具: C++ (STL, Eigen)、Python (Jax, PyTorch)、Go、ROS、Linux、Git、Docker
- 前沿领域: 熟悉具身智能最新进展, 如 VLA、人性机器人全身控制等