



机器人工程师

Email [albertyanyy@gmail.com](mailto:albertyanyy@gmail.com)

Phone **+86 18957127262**

Github [Rainerino](#)

Website [rainerino.github.io](https://rainerino.github.io)



## 个人简介

专注于机械臂和无人机 (UAV) 的运动规划、状态估计和控制的机器人工程师，擅长从仿真到实际的部署。精通 C++ 和 Python，在 ROS2 和嵌入式设备的 Linux 开发方面有丰富经验。擅长设计和实现全栈机器人解决方案，优化性能并增强实际应用中的自主性。



## 工作经历

### 机器人工程师（性能优化）

**Covariant AI - 深圳 / 2022 年 9 月 - 2024 年 10 月**

开发了用于机器人抓取和放置任务的数字孪生框架，优化了运动规划算法，改进了夹具配置，并设计了工作站布局以提高物品放置和扫描效率。

Isaac Sim Python NumPy TrajOpt PRM

### 嵌入式软件工程师（实习）

**D.Y. Innovations - 深圳 / 2022 年 1 月 - 2022 年 7 月**

设计并实现了用于无 GNSS 环境下的飞机视觉导航系统，原型在 ROS2 中开发，部署在 Jetson Xavier 上，并在测试飞机上进行了验证。

C++ ROS2 Ardupilot UE4 OpenCV Linux

**Weir Motion Metrics - 加拿大温哥华 / 2020 年 5 月 - 2020 年 12 月**

配置了以模拟和回放运动学和传感器数据为目的仿真环境。将核心 C++ 应用程序从 Windows 迁移到 CentOS，优化了系统兼容性、性能和模块化。

C++ Linux RTOS Webots IMU Qt  
Visual Studio

**工具:** ROS & ROS2, Isaac Sim, Webots, Gazebo, UE4, Docker, Bazel, CMake, JupyterLab, SolidWorks, On-Shape

**其他:** RTOS, CI/CD, 版本控制, Three.js, 机器学习与深度学习工具包



## 其他项目

- 持续跟进机器人领域不同方向的文献综述，探索行业面临的应用和挑战。
- UBC UAS:** 开发了一个从无人机释放地面无人车的有效载荷系统，无人车随后自导航并送达目标位置。参考 [代码库](#)。
- UBC Rapid 的 3D 打印服务**，为 UBC 社区提供校园内最便宜的 3D 打印服务。
- TreeSAP:** 使用 PCL、OpenCV 和 CNN 对 UBC 校园树木进行生态系统分析的服务。
- Helping Hands:** 手势控制的机械臂，用于辅助和远程控制。
- Quantum Friendship Network:** 评估友谊的模型，使用量子计算机！



## 教育背景

### 计算机工程学士

2016 - 2022, 加拿大不列颠哥伦比亚大学

#### Additional

- 完成了两个实习期
- 专注于应用数学



## 活动与兴趣

每天学习新知识，热爱户外活动如徒步、骑行和跑步，喜欢打羽毛球和排球，享受绘画、阅读非虚构类书籍，并时常自发地弹着尤克里里唱 Daft Punk 的歌。



## 技能

**编程语言:** C++, Python, Rust, C