|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **林曦** | 邮箱: xilin03@outlook.com | | | |
| 电话: +86-18009692456 | | | |
| 个人主页：https://xilin03.github.io/ | | | |
| **教育背景** | | | | |
| 硕士 | 约翰霍普金斯大学 | | 巴尔的摩 美国 | | |
| • 专业: 机器人 | | 08/2025–06/2027 | | |
| **本科 | 大连理工大学** | | 大连 辽宁 | | |
| ♦ 专业: 机械设计制造及其自动化 （自动化 双学位）| GPA 86.4/100 | | 09/2021–06/2025 | | |
| ♦ 核心课程: 自动控制原理(88)，机器人动力学(93)，智能感知原理与技术(94) | | | | |
| **学术产出** | | | | |
| **期刊会议论文** | | | | |
| 1. **Lin, X.**, Chen Y., Liu D. (2023)，Research on Object Detection of Robotic based on Convolutional Neural Network, IEEE IPIC 2023   **发明专利** | | | | |
| 1. 第一发明人: 螺旋闭式防堵输送装置（ZL 2023 2 0867470.2）, 一种打磨装置 (ZL 2023 2 0235703.7) | | | | |
| 1. 第二发明人：一种自动切割机器（ZL 2024 2 0428266.5），一种机械臂（ZL 2024 2 0794991.4) | | | | |
|  | | | | |
| **实习经历** | | | | |
| **清华大学无锡应用技术研究院 | 具身智能研究实习生** | | | 无锡 江苏 | |
| *项目:基于VLA的人形机器人复杂地形自主导航系统研发，指导者：Prof. Xingyu Liu* | | | | 01/2025–08/2025 |
| • 构建地形系统：开发Procedural Terrain模块，实现机器人从简单到复杂地形的课程学习 | | | | |
| • 分层控制系统：结合视觉语义理解(3D)与多模态感知(SLAM)，动态切换地形适配的运动策略 | | | | |
| • 集成VLA框架：集成视觉语言模型（VLA）与SLAM系统，实现自然语言交互导航与语义避障功能 | | | | |
| **约翰霍普金斯大学 | 机器人科研助理** | | | 巴尔的摩 美国 | |
| *项目:* *关于蟑螂机器人运动避障的研究，指导者：Prof. Chen Li* | | | 04/2024–12/2024 | |
| • LSTM运动建模：构建时间序列预测模型，Spearman相关系数达0.87（p<0.01） | | | | |
| • 数据生成系统：设计基于GMM的随机训练数据生成管道，扩充数据集规模300%。 | | | | |
| • 运动约束建模：建立非完整约束方程，验证角速度与位姿误差的非线性关系 | | | | |
| |  | | --- | | **研究经历** | | | | | |
| **大连理工大学 | 基于卷积神经网络的机器人目标检测研究** | | | 大连 辽宁 | |
| *校内科创项目，指导者：教授 庄严* | | | 10/2022–06/2023 | |
| • 优化算法：调整锚框、实现多尺度训练，并增加自适应卷积层，提升YOLOv5在VOC2012数据集上的检测性能 | | | | |
| • 任务集成：参与将YOLOv5与VINS-FUSION集成，用于实时无人机导航与物体检测，为后续工作奠定基础 | | | | |
|  | | | | |
| **其他信息** | | | | |
| **编程语言：**Python (PyTorch/OpenCV), C++ (ROS) | | | | |
| **机器人工具链:** Isaac Gym (熟练), MATLAB (控制系统仿真), SolidWorks, AutoCAD | | | | |
| **语言:** 英语（TOEFL 109, GRE 331） | | | | |