

余佳骏

Blog | <https://yujiajun3.github.io/>
(+86)18179351089 ◇ jjyu@zju.edu.cn



教育经历

浙江大学，杭州

2024.09 - 2027.06

控制科学与工程 Fast Lab

荣誉：2024-2025 学年优秀研究生

哈尔滨工业大学，哈尔滨

2020.09 - 2024.06

机器人工程 机器人研究所

综合成绩：93.13/100 | 排名：5/298

荣誉：本科生国家奖学金；第十七届全国大学生智能汽车竞赛全国一等奖；SMC 一等奖学金；人民奖学金若干

论文发表 († 共同作者)

[1] **Jiajun Yu†**, Nanhe Chen†, Guodong Liu, Chao Xu, Fei Gao, and Yanjun Cao, “TOP: Trajectory Optimization via Parallel Optimization towards Constant Time Complexity,” IEEE Robotics and Automation Letters (**Accepted**)

[2] Nanhe Chen†, **Jiajun Yu†**, Mengke Zhang†, Pengxiang Zhou, Chao Xu, Fei Gao, and Yanjun Cao, “Learning Safety-enhanced Navigation with Integrated Model Information,” IEEE Transactions on Automation Science and Engineering (**To be Submitted**)

当前工作

[3] **Jiajun Yu**, Chao Xu, Fei Gao, and Yanjun Cao, “Adaptive Trajectory Splitting via a Shared DDPG Agent for Parallel Optimization,” 2026 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (**In preparation**)

[4] Mingxuan Zhang†, **Jiajun Yu†**, Baozhe Zhang, Chao Xu, Fei Gao, and Yanjun Cao, “CoNiPA: Cooperative Non-inertial Control Frame with Perception-Aware Model,” IEEE Robotics and Automation Letters (**In preparation**)

项目经历

Air-Ground Cooperation without Global Information: RoFly and CubeTrack Cooperation with CREPES and CoNi-MPC

IROS 2025 EXPO Team Leader

实现空地两栖四旋翼 (RoFly) 与可重构履带车 (CubeTrack) 两机器人之间的自主协作。

该系统通过相对定位模块 (CREPES) 实现相对定位，并通过非惯性 MPC 实现在非惯性系下的控制。

专业技能

轨迹优化方向，在基于优化的方法基础上尝试基于学习方法的可能性

- 掌握 C++、Python、MATLAB 等编程语言；ROS 等机器人开发框架；GDB，Git 等开发工具
- 熟悉轨迹规划、最优化、并行计算、(深度) 强化学习、深度学习等相关算法
- 具备良好的团队合作精神和沟通能力，能够与团队成员协作完成项目任务
- 具备良好的英语水平，能够阅读英文文献和文档资料