

应聘岗位：

电话：15848721706

深度强化学习算法工程师

邮箱：caesar1457@gmail.com



教育经历

2023.09 - 2025.06

悉尼, 澳大利亚

悉尼科技大学 (University of Technology Sydney)

工程硕士（专业型）– Master of Professional Engineering, Robotic

该专业为Engineers Australia 认证（Washington Accord）

研究课题：三足攀爬机器人的状态估计

实习经历

2023.08-至今

远程

北京深蓝前沿科技有限公司

科研助理（兼职）

强化学习方向：

- 参与 PBHC/ASAP 项目 并成功实机部署，完成格斗等复杂动作生成
- 参与 HoST 项目，完成 G1 起身控制，探索多地形，多机型的快速起身策略
- 担任 《人型机器人线下实训营》 助教，使用Fast-lio、far-planner、tare-planner等算法
- 担任 《智能机械臂课程》 助教，支持端到端抓取与 ACT 策略教学
- 完成Tron1A 点足双足Locomotion，能够跨越各种复杂地形(含台阶)

传统算法方向：

- 完成 《移动机器人运动规划》 课程的 ROS2 平台迁移与持续维护
- 升级 《机器人学基础》 课程结构与内容，推动教学系统迭代

2024.11 -2025.02

悉尼

Optik Consultancy

数据算法实习生（实习）

- 基于 EKF 设计土壤湿度估计算法，显著提升传感器精度与系统鲁棒性
- 主导算法与硬件协同设计，构建数据采集与预处理流程
- 项目成果被 MPT AgTech 工程师认可，并公开发布

专业技能

强化学习：

- 熟悉 PPO、SAC、DQN 等算法，具备 reward tuning 与策略调参经验
- 能基于 Isaac Gym 和 Isaac Lab 构建训练环境，完成locomotion任务
- 实现 PBHC/ASAP 策略训练与部署，成功复现格斗等复杂动作
- 实现 HoST 项目，实现 G1 仿人机器人起身控制，探索多种动作规划策略
- 使用 ACT 支持端到端抓取任务，在智能机械臂教学平台完成教学与策略交付
- 熟悉 RL 项目工程化流程，涵盖数据生成、训练脚本开发、策略评估与迁移部署

传统算法：

- 掌握 A*、RRT* 等路径规划算法，能完成多机器人导航系统的仿真与部署
- 熟悉 EKF，完成三足仿生机器人状态估计系统设计与验证
- 基于 MPC 搭建编队控制系统，实现多机器人协同路径规划与跟踪控制
- 具备完整控制/感知/建模经验，胜任一般工程任务与跨平台系统开发

外语：

- 英语（IELTS 6.5，单项均大于6.0）