

# 赵志业

## 应聘岗位：

深度强化学习算法工程师

1999 年 8 月

15848721706

Caesar1457@gmail.com

浙江省杭州市

## 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
- 该专业为 Engineers Australia 暂时认证 (Washington Accord) 方向

#### 专业课程：

- 高级机器人技术与应用, 机器人系统开发实践 1 & 2 (100/100)
- 面向机器人的人工智能, 神经网络与模糊逻辑 (94/100)
- 现代控制理论, 数据融合
- 技术与创新管理, 项目管理

#### 研究课题：

- 三足仿生攀爬机器人的状态估计

#### GPA：

- 6.12 / 7 (2023.09 - 2024.11)

2017.09 - 2021.06

衡阳, 湖南

### 湖南工学院

- 机械设计制造及其自动化 (本科)

#### 专业课程：

- 机械原理, 机械设计基础, 自动控制原理
- 机械制图, 工程力学, 数电模电
- C 语言

#### GPA：

- 3.10 / 4

## 工作经历

2023.08 - 至今

远程

### 北京深蓝前沿科技有限公司

科研助理 (兼职)

#### 工作内容：

- 协助《机器人学基础》课程教学, 参与课程大纲制定、实验内容设计与现场讲解, 提升学生对运动学、控制、传感器等核心概念的理解与实践能力。
- 独立完成机器人教学平台从 ROS1 到 ROS2 的系统迁移工作, 增强模块兼容性与未来扩展能力。
- 完成《移动机器人运动规划》课程的整体迁移与课程维护, 覆盖路径规划算法演示 (如 A\*, RRT\*), 仿真验证与教学材料更新, 确保课程持续迭代与稳定运行。
- 作为产学研结合项目的核心支持成员, 推动教学内容与工业实践有效融合, 提升平台标准化水平与教学成效。

- 独立设计并实现基于扩展卡尔曼滤波（EKF）的土壤湿度估计算法，有效滤除传感器噪声与环境干扰
- 针对传感器的非理想性特征，开展滤波模型建立与参数调优工作，显著提升系统的鲁棒性与测量精度。
- 在由不同国家与专业背景成员组成的跨文化团队中，负责算法与硬件的接口设计与协调，实现数据采集、预处理及集成流程的高效部署。
- 项目成果在 LinkedIn 上获得 MPT AgTech 工程师公开认可，作为农业智能感知系统的创新案例进行展示。

专业技能

人工智能：

机器学习	精通
深度学习	熟练
强化学习	熟练
模仿学习	良好
PyTorch	熟练
TensorFlow	熟练
ACT	良好

机器人：

ROS1 & 2	精通
Gazebo	精通
Drake	熟练
PyBullet	熟练
Mujoco	良好
Isaac Sim	良好

外语：

英语	IELTS 6.5，单项均大于 6.0
----	---------------------

软技能

- 可持续工程思维：**具备系统性优化意识，在传感器项目中应用 EKF 与滤波算法提升系统长期可靠性，同时兼顾工程效率与环保目标。
- 跨文化沟通能力：**拥有丰富的国际协作经验，善于在多元文化团队中运用图示与结构化表达促进技术交流与协作效率。
- 分析性问题解决：**精通 AHP、TOPSIS、SWOT、SMART、WBS 等工程管理与决策工具，能够系统性拆解复杂技术问题并制定解决路径。
- 项目领导力：**擅长任务拆解与阶段推进，在机器人与强化学习项目中协调资源、跟进进度、确保关键节点按时交付。
- 时间管理能力：**能够高效并行推进多项目任务，精准把控交付节点，确保交付质量与进度同步达成。