

基本信息



姓名：刘杰
出生：1998.8
电话：15760185461
邮箱：229105001@qq.com

专业：电子信息
毕业学校：北京工商大学
现居地址：北京
求职意向：机器人工程师

学习经历

2016.9—2020.7 北京工商大学 专业：电气工程及其自动化
学习课程：电路、C 语言程序设计、单片机原理及应用、模拟电子技术、数字电子技术、微机原理及接口技术、电力电子技术、电力系统、自动控制原理等。

2020.9—2023.6 北京工商大学 专业：电子信息
研究方向：移动机器人控制技术、视觉 SLAM
研究内容：视觉 SLAM 基本原理，复现 ORB-SLAM2、DynaSLAM、DS-SLAM、PL-SLAM 等优秀 SLAM 算法，设计并构建动态环境下鲁棒的视觉 SLAM 系统，生成可用于移动机器人导航的三维语义地图。

工作经历

2021.6—2022.1 北京钢铁侠科技有限公司 任职：ROS 开发工程师（实习）

- 完成助老服务机器人自主移动导航、语音交互及物联网功能，使用miiio协议 控制小米智能家居设备；
- 设计基于YOLOV5 模型完成车道线识别与路标识别的自动驾驶小车。
- 担任北京信息科技大学学生企业实训课程的实训讲师，讲授服务机器人及竞速小车的硬件与软件原理。

2023.6—至今 北京睿尔曼智能科技有限公司 任职：软件开发工程师(集成中心)

- 设计开发开源复合机器人，实现多点巡航视觉抓取及语音控制视觉抓取等功能，参与北京大学仇尚航老师团队基于多模态信息融合的机器人助力杭州亚运会宣传，北京大学人工智能与自动化实验中心建设。
- 中科院乔红院士团队双臂复合机器人项目技术负责，开发语音模组唤醒识别、控制及录制功能。
- RM机械臂及复合机器人ROS接口更新，TCP、UDP、SOCKET通信测试，ROS实训文档制作。
- RM机械臂ROS2功能包开发与测试，moveit、gazebo仿真开发，ROS-YOLOV8视觉识别抓取功能包制作。
- 睿尔曼具身双臂机器人ROS功能包制作，主从臂遥操数据采集及aloha模仿学习技术验证。
- Geomagic touch力反馈遥操RM65-B机械臂开发，完成RM机械臂基于touch的力反馈书法写作功能

中国机器人及人工智能大赛（白名单A类）智慧零售赛项技术负责，开发基于大模型的智慧零售机器人

荣誉奖励

- 英语水平：CET-6；
- 2019 年全国大学生电子设计竞赛校赛二等奖；
- 2020 年北京工商大学研究生新生入学奖学金一等奖；
- 2021 年“华为杯”研究生数学建模大赛三等奖；
- 2021 年北京工商大学研究生奖学金三等奖；
- 2021 年北京工商大学案例分析大赛三等奖；
- 2021 年中国机器人及人工智能大赛服务机器人赛项国家一等奖；
- 2021 年中国机器人及人工智能大赛自动驾驶赛项国家二等奖；

自我评价

为人诚恳，乐观开朗，吃苦耐劳。工作努力热情、认真踏实，有强烈的责任心和团队精神。有较强的学习能力，对事物有敏锐的洞察力以及具有较强的应变处理能力和适应能力。