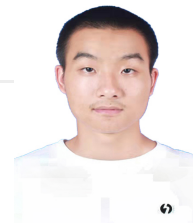


# 冯明浩

(+86)15268086511 · fightingff007@gmail.com



## 教育经历

浙江大学 计算机科学与技术学院 计算机科学与技术专业

辅修 竺可桢荣誉学院 工程教育高级班

2022.09 ~ 至今

- GPA: 3.99 / 4.0
- 获奖情况: 国家奖学金2次, 浙江大学一等奖学金2次, 华为菁英奖学金
- 主修课程: 数据结构基础(5/5), 高级数据结构与算法分析(5/5), 操作系统(5/5), 计算机组成(5/5), 离散数学及其应用(5/5), 数学建模(4.8/5), 数据库系统(4.5/5)

## 竞赛经历

- 中国高校计算机大赛-团体程序设计天梯赛全国团队一等奖(2024)
- 全国信息学奥林匹克联赛 NOIP2018 提高组浙江赛区一等奖
- CCF非专业级软件能力认证 CSP2019 提高组浙江赛区一等奖

## 项目经历

Unitree宇树具身智能项目: 导览机器人

2025.04 ~ 2025.06

- 在宇树人形机器人G1上进行二次开发, 完成机器人动作序列的记录、训练与部署与语言大模型知识库的建立, 从而实现大模型驱动的具有自主交互能力的机器人导览
  - 完成服务器 ROS2 环境及机器人通信系统的配置与搭建
  - 实现了基于 3D 点云的 SLAM 算法 (slam\_toolbox, cartographer) 与 nav2 导航系统部署
  - 了解了基于 Issac Sim (Issac Gym) 的环境配置与强化学习训练流程

VisMimic: Integrating Motion Chain in Feedback Video Generation for Motor Coaching 2024.11 ~ 2025.03

- 浙江大学IDG可视化实验室人体运动视频的3D建模与分析系统, 目前已投稿CCF-A类会议UIST:
  - 借助 gvhmr 模型完成运动视频的 smplx 建模, 并利用 three.js 实现glb文件查看器, 完成3D场景渲染
  - 利用 vue 完成前端系统界面的设计和实现, 包括3D模型和2D图片序列的播放控制和交互

RL2Path: Efficient Expert-Guided Reinforcement Learning for Safe Local Path Planning 2025.02 ~ 2025.03

- IROS2025在投, 借助强化学习实现轮式机器人局部避障路径规划, 模型建立 PC-Planner 时间场直接输出规划路径而非控制命令, 增强训练和控制的效率和鲁棒性。负责工作:
  - ROS2 模拟环境建立, PathRL论文复现与模拟实现

## 个人信息

- 乐观积极, 抗压能力强; 学习能力强, 具有良好的团队合作精神和沟通能力; 热爱运动, 热爱生活
- 英语水平: CET-4 628, CET-6 581, 口试良好

## 技能清单

- ★★★ 熟悉C/C++, 实现MiniSQL基本关系型数据库开发, 实现基于RISC-V的仿Linux操作系统内核
- 熟悉Python, 有主流深度学习框架(pytorch等)使用经验, 具有基础深度学习算法实践经验
- 熟悉机器人操作系统ROS2, 具有基本的环境配置和机器人开发、部署与操作经验
- 熟悉基本的Linux开发环境, 如基本的环境配置、远程服务器应用、终端与脚本撰写与使用
- 熟悉git版本控制工具, 能有效管理代码和团队协作; 具备Docker容器应用经验, 能快速部署和管理开发环境
- ★★☆ 使用Verilog进行流水线CPU设计, 实现多周期和Scoreboard, 对计算机体系结构有基本认识
- ★☆☆ 了解Java/Go等编程语言基础及基本的BS架构, 能进行简单的编程开发