王玮珩

■ utkps@student.kit.edu · **** (+86) 15210117985 · **in** Wang Weiheng

● 教育背景

卡尔斯鲁厄理工学院,卡尔斯鲁厄

2024 - 至今

在读硕士研究生 机械电子工程, 预计 2025 年 8 月毕业

浙江大学, 杭州 2018 - 2022

学士 控制科学与工程

👺 实习/课程项目经历

机器人实践、卡尔斯鲁厄

2024年4月-2024年7月

课程实验 实验室: H2T/指导教授: Tamim Asfour

Armarx 平台下人型机器人基础实验

- 点云分割与场景理解
- 机器人情景记忆系统
- 人型机器人建模与逆运动学
- 运动规划与抓取规划
- 示教编程
- 机器人开发构架 ArmarX

人形机器人步态算法,卡尔斯鲁厄

2024年4月-至今

课程实验 指导教授: Katja Mombaur

强化学习与 MPC 方法生成腿足机器人步态

- 使用 Isaac Gym 进行强化学习步态生成训练
- 使用 Gazebo 进行 MPC 算法步态生成训练
- 应用 Benchmark 完成步态生成效果评估

浙江大学湖州研究院、湖州

2022年7月-2022年9月

科研助理 实验室: FastLab / PI: 曹燕军

无人车平台 MPC 控制

- 测试无人车通过性能
- 提升无人车路径追踪能力

基于手势识别的人机协作茶艺机器人

2021年9月-2022年7月

毕业设计项目 指导教师: 冯毅萍

基于手势识别的人机协作茶艺机器人

- 使用 Google 机器学习模型框架 MediaPipe
- 熟练使用协作机器人平台 UR3e
- 掌握点云与相机标定基本处理方法
- 实现使用手势控制机械臂完成指定茶艺动作

☎ 工程技能

- 编程: Python & C++ & MATLAB
- 仿真平台: ROS & Gazebo & ArmarX & Isaac Gym
- 开发: MediaPipe, 谷歌机器学习模型应用框架