

吉祥

✉ matheecs@qq.com · ☎ (+86) 188838912{41+8} · 🌐 <https://matheecs.tech>

🎓 教育背景

西安交通大学	2017.9→2020.6
硕士 GPA = 3.79/4.00, 控制科学与工程	
University of Wisconsin-Milwaukee	2017.1→2017.5
优秀本科生国际交流项目	
重庆大学	2013.9→2017.6
学士 GPA = 3.57/4.00, 电气工程及其自动化	

👨‍💻 工作经历

UR, 机器人工程师	2022.X→Present
<ul style="list-style-type: none">• Model Predictive Control (<i>as a Motion Compiler</i>)• Whole-Body Control• Control Framework Design	
云深处科技, 机器人规划算法工程师	2020.7→2022.9
负责四足机器人自主巡检业务的任务决策、路径规划与轨迹优化模块; 研究物理引擎仿真与多刚体动力学算法; 开发四足机器人基于 MPC 的运动控制算法与基于直接配点法的轨迹优化算法; 开发用于四足机器人自主导航的实时楼梯检测算法; 研发基于因子图的机械臂手眼标定算法。	
旷视科技, 研究院 SLAM 组实习生	2019.6→2019.9
负责仓库机器人的稀疏点云地图构建模块, 提升室内视觉重定位精度, 采用深度学习提取 SuperPoint 特征、光流跟踪、多帧三角化方法在 TX2 计算平台实现在线建图, 最终让重定位精度提升了 50%; 研究基于图像的三维重建 SfM 算法、Visual Localization 定位方法。	
ICRA 2019 DJI RoboMaster	2019.1→2019.5
负责开发全自动射击对抗机器人的多机器人自主决策模块, 采用 ROS 和 C++ 设计行为树实现决策功能, 用目标检测 (灯带) 与 PnP 定位敌方, 根据场上形势自主决策、运动规划与控制, 通过发射弹丸击打敌方机器人进行射击对抗。凭借出色的决策算法和系统鲁棒性在国内外 60 支队伍的较量中取得全球季军。	

⚙️ 综合能力

- 理论基础: 线性代数, 刚体动力学, 最优化
- 开发工具: C++/Python, CMake, Eigen, **Pinocchio**, **OSQP**, **MuJoCo**
- My Favorite Things: Arduino, LEGO, Linux, Steam Deck, MacBook, Git, VSCode

♡ 个人荣誉

ICRA RoboMaster 全球季军	2019 年
国家奖学金	2014 年