

瞿炀炀

联系方式: 86-13699775367

QQ: 1724453517

电子邮箱: chujian9517@163.com

主页: <https://namecody.github.io/>

通讯地址: 广东省深圳市南山区西丽深圳大学城学苑大道1068 号 (518055)



教育经历

2014/09-2018/06	中国石油大学（华东）	物联网工程，工程管理双学位	本科
◆ 获得三等综合奖学金，并多次获得“优秀学生”，“优秀班干部”等称号			
2018/09-至今	中国科学院深圳先进技术研究院	计算机技术	硕士

项目经历

2019/05-至今	面向终端配送服务的全天候视觉导航机器人系统研发
	<ul style="list-style-type: none">◆ 参与全天候功能的视觉实现部分：夜晚及各种天气向晴朗白天的同一场景下转换。◆ 结合图像风格迁移、去噪等方法，实现全天候的导航定位功能，并且有一篇相关文章在投。
2018/05-至今	基于深度逆向强化学习的智能助残轮椅半自动控制关键问题研究及原型系统
	<ul style="list-style-type: none">◆ 参与项目中的手部以及头部相机的具体实现工作。◆ 负责头部相机对桌板上的物体进行分割与定位以及手部相机对物体的精准识别与定位。
2015/09-2017/06	大学生创新创业项目“四旋翼定点投放研究”
	<ul style="list-style-type: none">◆ 项目为在自行组装调试F450 套件的基础上通过研究通过多传感器融合实现精准悬停。◆ 作为负责人，主要完成通过摄像头来进行基础定位，项目参与大学生创新创业大赛荣获优秀。

比赛经历

2019/12	IROS Logistics Track Competition
	<ul style="list-style-type: none">◆ 参加IROS 会议（机器人领域第二大会议）的物流追踪比赛，获得第3名；◆ 比赛任务是进行机械臂抓取，负责物体分割与定位，为抓取提供位置信息与深度信息。
2019/12	IROS Service Track Competition
	<ul style="list-style-type: none">◆ 参加IROS 会议（机器人领域第二大会议）的服务机器人比赛，获得第5名；◆ 比赛任务是在在给定的时间之内做一杯奶茶，负责桌面原材料位置以及位姿的精确识别。
2019/08	2019 世界机器人大会
	<ul style="list-style-type: none">◆ 参加2019 世界机器人大会共融机器人挑战赛双臂协作机器人组比赛，8强。◆ 主要负责机器人视觉的设计实现，为双臂协作机器人提供物体精确位置信息。
2016/12	齐鲁大学生软件大赛
	<ul style="list-style-type: none">◆ 与另外两名成员设计了会议帮软件，并且获得了第十四届“齐鲁大学生软件大赛” 三等奖◆ 主要负责软件的的聊天语音功能以及新闻更新的功能实现。

论文与专利

- ◆ Yangyang Qu, Yongsheng Ou, and Rong Xiong: Low illumination enhancement for object detection in self-driving. In: 2019 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics.
- ◆ Chaoran Tian, Yangyang Qu, and Yongsheng Ou: Visual SLAM Based on Geometric Cluster Matching. In 2019 IEEE International Conference on Real-time Computing and Robotics.
- ◆ 网络模型训练方法、黑夜图像的目标检测方法及相关设备：申请号：CN201911277134.7 欧勇盛；瞿炀炀
- ◆ 无人超市管理系统，登记号：2020SR0075233 瞿炀炀；欧勇盛；熊荣
- ◆ 自动奶茶机器人，申请号：CN201911276201.3 欧勇盛；瞿炀炀；王志扬