

邱搏翔

手机: 18318447296 | 邮箱: qiuboxiang@buaa.edu.cn |

政治面貌: 中共预备党员 | 籍贯: 湖南省岳阳市



教育背景

北京航空航天大学 人工智能学院

2022.09 – 至今

信息与计算科学专业- 本科

北京

- GPA: 3.65/4
- 相关课程: 数学分析 (1) (2) (3), 线性代数 (1) (2), 机器学习, 智能控制与机器人等
- 专业技能: 熟练使用 Python, Matlab, Pytorch, Opencv, FFmpeg, Git, Coppeliasim, robosuite

科研经历

■ RoboCerebra: A Large-scale Benchmark for Long-horizon Robotic Manipulation Evaluation 2025.02 - 2025.05

项目简介: 对 GPT-4o、Qwen2.5-VL、LLaVA-Next-Video 等主流 VLM 进行分层推理评估, 构建并清洗长时序多子任务操作数据集 (虚拟厨房、日常收纳等), 测试规划、记忆、反思等能力, 计算多维评估指标 (任务成功率、规划准确率、重规划频率等)。现有多模态大模型在机器人高层语义规划任务中表现受限, 缺乏对任务结构和长时依赖的理解能力, 泛化性弱。提出结合 System 2 规划与 System 1 控制的分层执行框架, 构建 RoboCerebra 基准, 推动更强推理能力的机器人智能体研究。(NIPS2025 在投, 共同一作)

■ 面向长时序智能操作的机器人推理基准构建 2025.05 – 至今

项目简介: 在 RoboCerebra 项目基础上, 进一步扩展任务场景与物体类别, 新增 2000 条高质量长轨迹并引入双模型语义校验机制, 提升数据多样性与标注一致性。对低层控制器进行二轮微调并完成 5000 次仿真回放测试, 增强其在复杂环境下的泛化能力。同时完善评测体系, 新增子计划完整度与判断准确度等指标, 构建更系统的智能评估框架。最终发布 RoboCerebra-Plus 数据集及评测工具, 为机器人系统二推理能力提供更具挑战性的标准基准。(国家级大创, 负责人)

■ 多步推理驱动的个性化菜谱生成系统 2025.05 – 至今

项目简介: 构建一个多模态菜谱数据集, 涵盖每道菜的操作步骤图像、详细文本说明及菜谱生成的推理过程 (CoT 标注), 覆盖多类菜品与个性化需求场景。提出一个具备交互式特征的多步推理菜谱生成模型, 能够在生成过程中主动向用户提问口味偏好、烹饪方式等关键信息, 并基于回答动态调整生成策略, 输出结构清晰、步骤合理、视觉增强的个性化菜谱。进一步对 GPT-4o、Gemini、Claude 等主流大模型在该任务上的表现进行评估, 分析其在配料选择、逻辑一致性与多步规划中的优势与不足, 推动大模型在生活类生成任务中的实用性提升。

荣誉奖励

- 曾获数学建模美赛 H 奖, 获校三好学生、学科竞赛奖学金、学业优秀奖学金、社会实践奖学金、优秀运动员奖学金等十余项荣誉