

闫炯睿

135-1355-3818 | magic_squash@petalmail.com | github.com/stuPETER12138
吉林大学 | 自动化·在读 | 共青团员 | 山西省长治市

教育背景

2027.06 | 吉林大学·通信工程学院·自动化专业
2023.09 | GPA 3.69/4.0 Rank 16/109

技能和语言

编程 Python, C/C++, MATLAB
人工智能 PyTorch, VLM, LLM Fine-tuning
工程能力 CMake, ROS2, STM32, Linux (Ubuntu)
英语 CET6 – 读写（优良），听说（日常交流）

个人经历

- | | |
|---------|--|
| 2025.11 | 华为实验 |
| 2025.10 | 队长·视觉与通信 <ul style="list-style-type: none">➢ 在Atlas 200i DK A2上部署YOLOv5s(OM)，使用MindX SDK对推理流程优化，实时帧率约15FPS➢ 基于距离估计与位姿计算，通过与STM32控制板的串口通信实现智能车对目标物块的闭环跟随控制 |
| 2025.07 | 微型无人机比赛 |
| 2025.03 | 主力队员·视觉与通信 <ul style="list-style-type: none">➢ 基于OpenCV与YOLOv11n-cls(Engine)，对CIFAR-100数据集进行图像分类任务的微调，实现实时视频流中目标图像的准确识别➢ 使用ROS2服务通信，实现视觉识别模块与飞行控制模块间的数据交互 |
| 现在 | Datawhale 贡献者 |
| 2025.07 | 鲸英助教团成员·优秀助教 <ul style="list-style-type: none">➢ 8月n8n工作流组队学习专业助教，负责技术答疑与实践路径指导➢ 11月、12月Hello-Agents组队学习组织与教学支持 |

科研经历

- VLM在多视角机器人场景下空间推理能力（投稿中）：基于AgiWorld与BridgeV2真实机器人演示数据，参与构建多视角机器人场景的空间推理与决策Benchmark，覆盖空间理解与机器人执行两大类共8个子任务
- 多模态多智能体情感分析：参与框架的整体设计，并负责论文中核心方法框架图的构思与绘制
- LLM在车辆转向控制的应用探索：基于CarSim构建车辆转向控制数据集，并采用LLM4Factory对小参数量模型进行指令微调实验，探索其在闭环车辆转向控制中的可行性与局限性

获奖情况

- 2024 iCAN大学生创新创业大赛，国家级三等奖
- 2023-2024 学年奖学金，校级二等奖
- 2024-2025 学年奖学金，校级二等奖
- 2025 美国大学生数学建模竞赛，S奖