

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
 > 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
 > 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
 > 8 月 n8n workflows 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 LLaMAFactory 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