



孙昊

博士

科大讯飞AI研究院
中国科大多智能体系统实验室
hhsun@mail.ustc.edu.cn

概况

2016年毕业于中国科学技术大学计算机系，多智能体系统实验室，获工学博士学位，导师为[陈小平教授](#)。硕、博士期间长期从事机器人智能系统、规划算法和仿生柔性机器人的研究，并应用在[可佳机器人](#)系统中，获得世界机器人大赛冠亚军多次，以及2014年国际智能机器人技术与应用大会最佳论文奖。对机器人技术，智能规划，深度学习方面有广泛兴趣。

毕业后发明了[WalkingPad](#)产品，创办了合肥扁豆智能科技有限公司，担任CEO兼董事长。2016年公司并入小米生态链企业-北京金史密斯科技，任副总裁职务。2017年加入科大讯飞研究院。

获奖

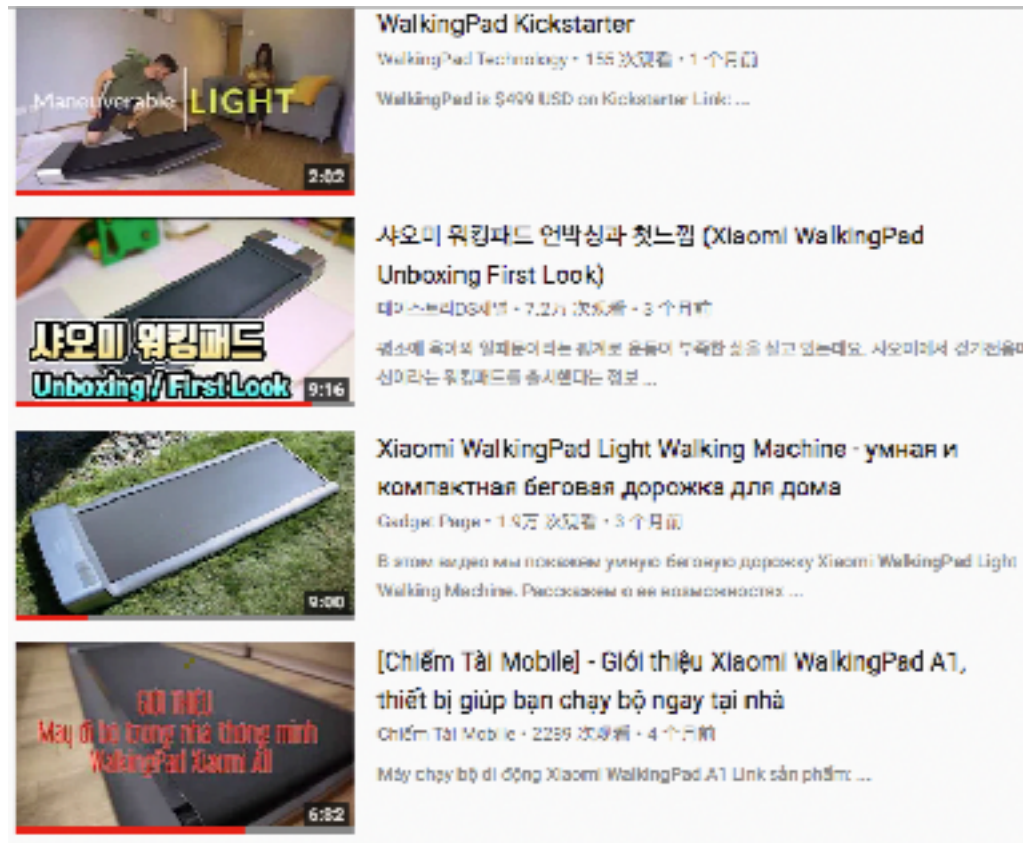
1. 2014 年机器人世界杯 RoboCup@Home 组冠军（巴西若昂佩索阿）。
2. 2013 年机器人世界杯 RoboCup@Home 组亚军（荷兰埃因霍温）。
3. 2011 年机器人世界杯 RoboCup@Home 组亚军（土耳其伊斯坦布尔）。

论文：

1. Hao Sun, Ning-Yang Wang, Hao Jiang and Xiao-Ping Chen. Flexible Honeycomb Pneunets Robot. *International Journal of Robotics and Automation*. 31.6 (2016) SCI indexed.
2. Hao Sun and Xiao-Ping Chen. Exponential Backoff-Sampling RRT for Smart Carpet, *Proceedings of the Third International Conference on Robot Intelligence Technology and Applications*, Beijing, Nov 6-8, 2014. (Best Conference Paper Award, 最佳论文奖). EI indexed.
3. Hao Sun and Xiao-Ping Chen. Towards Honeycomb PneuNets Robots. *Robot Intelligence Technology and Applications*. Springer International Publishing, 2014. 331-340. EI indexed.
4. Bin Cheng, Hao Sun, and Xiao-Ping Chen, Evolving Honeycomb Pneumatic Finger in Bullet Physics Engine. *Proceedings of the Third International Conference on Robot Intelligence Technology and Applications*, Beijing, Nov 6-8, 2014. EI indexed.

5. Ning-Yang Wang, Hao Sun, et al. Research on grasp strategy of Honeycomb PneuNets soft gripper. Robot(in Chinese),2016.3. EI indexed.
6. Hao Sun et al. Study on Prediction and Analysis of GDP Based on Machine Learning. Computer Technology and Development (in Chinese), 2009, 19(2):227-229.

WalkingPad产品在国内市场的销量月均万台左右;在youtube上， WalkingPad产品也受到各国人民喜爱:



目前，我正在和我的小伙伴们一起继续探索AI+Robotics+Embodiment在生活中的应用，包括但不限于机器人、智能硬件、自动驾驶等。欢迎共同探讨和合作，一起用人工智能和机器人技术建设美好未来!