

孙昊

博士

男，29岁

[中国科大多智能体系统实验室](#)

hhsun@mail.ustc.edu.cn

概况

2015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。

毕业后发起并创建了合肥扁豆智能科技有限公司，进行机器人技术和智能硬件的产品研发，获得科大讯飞旗下基金天使轮投资，2016年6月合并入小米生态链企业，任副总裁职务。2016年12月加入科大讯飞研究院，继续从事机器人方向研究工作。

获奖

作为主要成员参与了可佳机器人系统的研发，先后负责语音、视觉、逻辑、运动控制模块的设计编写和工程开发。个人及所研发机器人多次参加世界比赛，发表国内外会议期刊若干篇。

可佳机器人近年来获得较好名次有：

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.

工作经历

安徽合肥；科大讯飞股份有限公司研究院，研究员 2016.12-now
组织和实施机器人方向的研究工作。

北京；北京金史密斯科技有限公司（小米生态链企业），副总裁 2016
担任技术总监/副总裁职务,负责智能感知、规划、反馈算法研发。

安徽合肥；合肥扁豆智能科技有限公司，总裁／董事长 2014-2015
创始人，定义产品研发和技术开发的整体路线和架构。