



+86 18571183869

1362150003@qq.com

HX1362150003

湖北襄阳

哈工大人工智能研究院 物智中心

个人简介 韩潇 23岁 共产党员

本科和研究生就读于哈尔滨工业大学，本科结束后研究生转入计算机学院人工智能研究院，研究生二年级进入计算学部智能机器人研究中心。参与研究工业机械臂以及人形机器人的具身智能控制。涉及高阶场景理解与低阶机器人控制。机器人工程的相关技能：c++, python, ROS, http服务, socket通信等；机器学习相关算法：主流具身操作算法, diffusion model在具身操作领域的应用, VLM/VLA模型的部署训练, 以及多模态语言模型与机器人低阶控制模型的结合。系统性的项目包括：参与了机器人自动语义地图生成, 物流仓储场景下利用大模型的机器人调度系统, 苏州市工业人形机器人训练场等项目。对机器人具身操作数据的采集, 模型的训练以及模型的部署有较丰富的经验。有较强sota文献复现能力。

教育经历

2023-2026 研究生 电子信息(计算机技术) 哈工大人工智能研究院 计算学部智能机器人研究中心



主修课程：机器学习算法和理论，最优化方法，大数据计算技术前沿，高级算法设计与分析，深度学习技术。

研究方向：具身智能，人形机器人，模仿学习，多模态场景机器人低阶规划，AI Agent, RAG

2018-2023 本科 智慧建筑与智能建造



主修课程：数字建筑设计,算法与设计,参数化设计,建筑设计基础,CSAPP,数据结构,计算机网络；

社团活动：担任学生兼职团委副书记、学生会副主席和学院党支部宣传委员、班长。

获得荣誉：校级优秀学生干部;国际大学生谷雨杯竞赛优秀奖;人民奖学金；校PPT设计大赛三等奖；

项目经历及实习经历

• 物流仓储场景下利用大模型的机器人调度系统：

融合机器人、工业设备、大型服务器、云服务、智能终端以及各类传感设备，万物高效互融。语音输入生产加工指令，语音输入生成文本后，利用人工智能大模型自动理解分析用户意图，自动完成代码生成，形成工作流部署调度机器人、机械臂、摄像头等各类资源，达成任务分发、信息共享，确保任务高效执行。核心是利用AI大模型的语义理解能力进行参数抽取，解读抽象人类意图，分发指令到各类机器人包括巡检，传送，抓取，运输机器人等终端。涉及主要技术栈：高阶规划的LLM的API调用，RMF-json指令的参数填充；低阶规划的机械臂识别抓取和货物运输。主要利用http和socket完成高低阶规划之间的信息通讯。

• 2024北京亦庄世界机器人大赛：

使用人形机器人在2024世界机器人大赛上作为展商，与华为合作完成了机器人的物体抓取，榨汁，炒菜等具身操作任务。

• 苏州市人形机器人训练场项目：

负责设计人形机器人训练场的数据采集训练，云端数据存储，模型训练，端测部署流程；主要负责具身算法的实现和优化训练，以及模型的端测部署。项目的难点主要在于多元异构数据的预处理，时间戳同步，图像数据压缩以及模型训练管理和测试，端测部署。另外，加上人形机器人以及轮臂机器人的移动特性，我们创造性的提出了分层式控制框架，来实现人性（轮臂）机器人在工业场景的应用，另外，为了探索家庭场景的应用，我们充分结合了强大的多模态语言模型的理解世界的能力与具身模型的操作能力，基于人性机器人，开发了一套完整可用而且可快速迭代的具身操作框架。

• 松灵机械臂及工业机械臂的模仿学习系统测试：

利用法奥威意的工业机械臂，使用具身操作的方法完成机械臂对物体的抓取任务。由于树莓派缺乏onboard_compute的条件，仍然使用socket的方式与实验室4090主机进行数据交互。基本能够完成抓取任务。训练方式加入语义嵌入进行多任务带有语义指导的模仿学习。训练过程中采用ACT技术，以及预测阶段采用time_aggregate技术提高预测的连贯性和平滑度，一定程度排除了周围环境带来的强干扰。