韩潇

计算机技术,人工智能,机器人技术

Address 襄阳

Phone 18571183869

E-mail 1362150003@qq.com

WWW https://www.camille0811.com/



哈尔滨工业大学计算机硕士,专注于具身智能前沿研究与应用。我具备机器人应用全栈开发能力(Python/ROS/Git/ML/Docker),并深入探索多模态大模型(VLM/VLA)、Diffusion Model 在机器人自主操作中的应用。我拥有完整的项目经验,覆盖从数据采集、模型训练到端侧部署的全链路,曾主导开发应用于工业场景的人形机器人上肢操作项目https://gitee.com/leju-robot/kuavo-il-opensource并在开源社区发布,参与应用于物流工业场景的大模型调度系统设计,并具备快速的SOTA算法复现与工程落地能力。我渴望与志同道合的团队合作,推动机器人智能技术的边界,共同探索更智能、高效的机器人系统与解决方案。



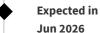
Skills



Python·ROS·Git·Linux·Ai-agent·Docker·模仿学习·机器学习



Education



硕士:计算机技术,人工智能,机器人操作

哈尔滨工业大学- 计算学部

- Coursework: [高级算法设计与分析], [深度学习技术], [大数据计算技术前沿], [CSAPP]
- WRC2024: 在 乐聚机器人 与 华为 合作参与WRC, 完成机器人的模仿学习任务。
- WAIC2025: · 完成开源项目 kuavo-il-opensource, 在 2025上海WAIC演示 双机器人协作demo。
- Sub: Enhancing Diffusion Policy with Classifier-Free Guidance for Temporal Robotic Task

Jun 2023

本科: 计算设计

哈尔滨工业大学-建筑与设计学院

- Student Leadership Roles: 学生兼职团委副书记,学生会副主席,学院党支部宣传委员,班长
- · Honors:校优秀学生干部称号,校PPT设计大赛三等奖,国际大学生谷雨杯优秀奖,人民奖金奖
- Coursework:智慧人居设计:智能建造:计算机网络: CSAPP:数据结构等:



Experience

Feb 2025 - Aug 2025

人形机器人上肢操作算法工程师 | 苏州吴江训练场项目 | 乐聚机器人

负责设计人形机器人训练场的数采,云端存储,模型训练,端测部署框架;主要负责具身算法实现,模型优化训练和端测部署。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。由于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仿真变换池拟合移动误差,使用异构相机的注意力机制提高手眼协调配合,实现了人形(轮臂)机器人在工业场景的应用并完成了采集训练推理的一站式设计。桌面操作成功率达到95%,长程任务成功率达85%,轨迹平滑度提高了88%。另外,为了结合强大的多模态语言模型的理解能力与具身模型的操作能力,开发了VLA模块。将这套流程形成了完整的开源项目以及详细的文档描述(https://gitee.com/leju-robot/kuavo-il-opensource)。

Oct 2023 - Feb 2024

模仿学习系统算法工程师 | 具识科技

开发面向工业协作机械臂的模仿学习控制系统,兼容传统的目标识别与深度学习完成目标抓取任务。引入ACT 算法与轨迹平滑技术优化模型稳定性与轨迹连贯性。通过Socket通信实现了局域网内的端边协同推理。操作速度提升50%,轨迹平滑度提升54%。

Sep 2023 - Dec 2023

机器人调度系统研发 | 物流仓储场景下的大模型应用 | 苏大OPPO联合实验室

融合机器人、工业设备、云服务与智能终端,构建具备自然语言交互能力的机器人调度系统。通过语音输入转文本,利用大模型进行语义理解与参数抽取,自动生成代码与工作流,实现任务规划与资源调度。负责ai-agent 高阶规划中LLM API调用与RMF-json指令填充,低阶部分涵盖机械臂抓取、货物搬运。通信机制采用HTTP与 Socket协同完成任务闭环。