

韩 潇

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。我具备坚实的机器人应用全栈开发能力（Python/ROS/C++/ML），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并在开源社区发布(<https://gitee.com/leju-robot/kuavo-il-opensource>), 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。我渴望在一个充满挑战的环境中，推动机器人智能技术的边界，同时期待与志同道合的团队合作，共同探索新机遇与解决方案，实现更智能、高效的机器人系统。

联系方式 (Contact Information)

- 地址: 襄阳, 湖北 441500
- 电话: 18571183869
- 邮箱: 1362150003@qq.com
- 个人网站: <https://camille-gamma.vercel.app/>
- 开源项目: <https://gitee.com/leju-robot/kuavo-il-opensource>

Education

硕士: 计算机技术, 人工智能, 机器人操作 (Expected in Jun 2026)

- 学校: 哈尔滨工业大学 - 计算学部
- Relevant Coursework:** [高级算法设计与分析, 2024], [深度学习技术, 2024], [机器学习算法与理论, 2024], [大数据计算技术前沿, 2023], [CSAPP, 2023], [计算机网络, 2023]
- Robotics Activities:**
 - WRC2024: 在乐聚机器人与华为合作参与WRC，完成机器人基本的模仿学习任务。（已完成）
 - WAIC2025: 撰写kuavo-il-opensource，在2025上海WAIC现场完成物料分拣场景的长时间双机器人协作任务。（已完成）
- Dissertation:** Enhancing Diffusion Policy with Classifier-Free Guidance for Temporal Robotic Task

本科: 计算设计 (Completed Jun 2023)

- 学校: 哈尔滨工业大学 - 建筑学院
- 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 Received:** 校优秀学生干部称号，校PPT设计大赛三等奖，国际大学生谷雨杯竞赛优秀奖，人民奖金奖
 - **Completed Coursework:** 智慧人居设计；智能建造；计算机网络；CSAPP；数据结构等；
-

Experience

人形机器人上肢操作算法工程师 | 苏州吴江训练场项目 (Feb 2025 - Aug 2025)

- **公司:** 乐聚机器人, 苏州
- **职责:** 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，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，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能力与具身模型的操作能力，基于人形机器人，开发了一套完整可用而且可快速迭代的具身操作框架。(<https://gitee.com/leju-robot/kuavo-il-opensource>)

模仿学习系统算法工程师 (Oct 2023 - Feb 2024)

- **公司:** 具识科技, 苏州
- **职责:**
 - 基于具身操作范式，开发面向机械臂的模仿学习控制系统，完成目标抓取任务。
 - 采用语义嵌入方式提升任务通用性，引入ACT算法与temporal_ensemble技术优化模型稳定性与预测连贯性。
 - 通过Socket实现树莓派与实验室服务器的数据交互，支撑本地计算资源缺乏的部署需求。

机器人调度系统研发 | 物流仓储场景下的大模型应用 (Sep 2023 - Dec 2023)

- **公司:** 苏大OPPO联合实验室, 苏州
- **职责:**
 - 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。
- 我在其中主要负责ai-agent框架设计与低阶任务原子技能实现。

Skills

- **领域:** 计算机技术, 人工智能, 机器人技术
 - **具体技能:**
 - Python
 - ROS
 - Git
 - Linux
 - 模仿学习
 - 机器学习
 - Ai-Agent
 - Docker
-