

# 叶庭宏

## 华中科技大学 | 人工智能

### 基本信息

男 21岁 汉族

籍贯：江苏 无锡

电话/QQ：18251561033/1322524959

邮箱：yth040313@gmail.com

主修课程：Python语言设计(98), 自动控制原理(96), 微积分(96), 数据科学基础(96), 最优化理论与方法(95), 模拟电子技术(98), 系统仿真与Matlab(94), 人工智能导论(94), 机器学习(93), 线性代数(93), 概率论与数理统计(93)

### 个人简述

大三本科生，数理基础扎实，学习能力足够。对技术有较强好奇心，热爱机器人项目开发，有丰富的机器人和人工智能算法类竞赛项目经验，曾负责算法设计、程序实现和硬件配置相关工作。英语能力强，能够较流畅地阅读学术类文章。

• GPA：90.04，排名：12/122

英语：CET-6: 632, IELTS: 7.5

### 荣誉奖项

#### 奖学金：

• 校三好学生 (top 5%)、科技创新奖学金、新生学习优秀奖奖学金

#### 竞赛：

- 2024年全国大学生机器人大赛“仿生足式机器人挑战赛”竞速赛**全国季军（第一负责人）**
- 2024年全国大学生机器人大赛“仿生足式机器人挑战赛”障碍赛**全国殿军**
- 2024年全国大学生机器人大赛ROBOCON“颗粒归仓”**全国亚军**
- 2024年全国大学生机器人大赛“仿生足式机器人挑战赛”越野赛**全国三等奖**
- 2024年全球校园人工智能算法精英大赛**全国三等奖**
- 2023年全国大学生机器人大赛ROBOCON“吴哥之花”**全国一等奖**
- 2023年数模国赛**省级二等奖**
- 2024年美国大学生数学建模竞赛**H奖**
- 2024年中国大学生计算机设计大赛赛区**三等奖**
- 2023年“迈瑞杯”校机器人大赛**特等奖** 等

#### 项目经历：

- 省级大学生创新训练项目《基于激光雷达和深度相机的四足机器人路径规划与自动控制系统》**第一负责人**
- 省级大学生创新训练项目《分布式移动机器人路径规划的仿真与验证》**第二参与者**
- 校级大学生创新训练项目《基于模糊PID的移动机器人四舵轮底盘控制》**第二参与者**

#### 科研经历：

- 机器人控制：在朱力军教授实验室完成了**四足机器人集群编队越障**的上层控制算法结合**NMPC**下层控制器的仿真/实物实验设计和部署，产出论文已投稿至**IROS 2025**
- 智能医学：在卢仁智副教授实验室研究**手骨骨龄的图像识别任务**，已签署湖北省自然科学基金联合基金项目

#### 文体活动：

- 第十七届“喻晓之巅”辩论赛季军、乒乓球教学班水平竞赛**二等奖**、学院拔河比赛**冠军**、院辩论队/乒乓球队队员

### 自身技能

- 编程语言：c/c++、python，接触过java软件开发
- 工具：Git, MATLAB, PyTorch, Tensorflow, VS Code, Pycharm, Solidworks, AD, Multisim, Webot, Gazebo, Keil v5, LaTeX, Xmind
- AI相关知识：机器学习、深度学习、数据库、数据处理、cv图像处理、目标检测
- 机器人控制相关：ROS、matlab步态仿真、串/并联四足机器人运动学和动力学、陀螺仪/激光雷达/深度相机等传感器（点云库、slam算法等），PC、电机的使用，大三期间完成了**十二自由度串联腿四足mpc控制器的开发**。
- 机器人视觉相关：做过**Intel D435i深度相机**测障碍物距离的开发，了解点云库中滤波和平面分割拟合的算法，能使用**Mid360激光雷达**部署DLIO算法进行全局定位。