

韩 濛

计算机技术，人工智能，机器人技术

Address 襄阳

WWW <https://www.camille0811.com/>

Phone 18571183869

E-mail 1362150003@qq.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

◆ Expected in 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，人民奖学金奖
- **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据采集，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。