

陈冠廷

(+86) 13365983865 | cgtgetting@163.com



教育背景

四川大学（985/双一流A类建设高校） 电气工程学院 自动化（卓越工程师计划） 2023.09 - 至今

- 必修加权平均分（前五学期）：89.74 必修排名（前五学期）：11/164（7%）
- 核心课程：自动控制原理(93)、计算机程序设计基础(94)、数据结构与算法(92)、计算机设计(96)、计算机网络与通信（95）
- 荣誉：四川大学优秀学生干部（4%）、四川大学综合二等奖学金、四川大学综合三等奖学金、唐仲英德育奖学金
- 英语能力：CET-4: 590 CET-6: 520 交流经历：亚琛工业大学DIM

竞赛经历

第25届全国大学生机器人大赛RoboCon赛事 主赛道 无锡，江苏
视觉算法组组长 2025.09 - 至今

- SLAM重定位开发优化：针对未知初始位姿问题，在FAST-LIVO2框架内完成单次重定位模块集成与开发。设计并实现 **Teaser++全局特征粗配准与GICP局部精配准**的级联重定位算法，完成机器人实时观测与先验体素地图的位姿匹配。优化后系统可在**1秒内**完成定位解算，在任意初始位姿、大范围场景遮挡等复杂条件下仍保持高鲁棒性与定位精度。
- 视觉感知开发：负责基于RealSense深度相机的视觉流处理，完成HSV颜色分割、YOLO目标检测/分割与深度流对齐，精准提取目标三维深度信息以辅助决策。

第25届全国大学生机器人大赛RoboCon赛事 四足任务/障碍赛道 无锡，江苏
视觉算法组组长 2025.09 - 至今

- 基于HIMLoco的RL训练：针对**自主设计制作**的12-DOF机器狗，优化URDF/XML模型以适配HIMLoco框架。基于HIMLoco框架构建含地形课程与动力学约束的RL训练环境；利用本体感知历史数据隐式推理地形摩擦力与外部扰动，赋予机器狗高动态适应性与强抗干扰能力。
- 自主开发Sim2Sim与Sim2Real迁移模块：独立开发验证与部署模块，前端实现Isaac Gym到MuJoCo的交叉验证以规避策略过拟合；后端攻克通信延迟、电机动力学拟合及传感器噪声等硬件部署难题，成功实现运动策略在物理真机上的全流程落地。
- 多源控制方案拓展：尝试开发基于MPC/VMC的腿足控制算法作为底层支撑，并主导搭建了Nav2导航框架，完善了机器人的自主运动控制链路。

2025中国机器人大赛暨RoboCup机器人世界杯中国赛（FIRA小型组） 全国三等奖 石家庄，河北
核心成员 2025.10

- 基于仿真平台，用C/C++编写代码，搭建5v5战术体系，结合赛事规则，设计进攻、防守及攻防转换战术脚本。

第二十七届中国机器人及人工智能大赛 四川省一等奖、全国二等奖 苏州，江苏
核心成员 2025.05 - 2025.08

- 负责参赛机器人运动轨迹规划与动作逻辑设计，并承担设备调试、故障排查及现场设备维修保障工作。

科研经历

具身智能基准测试集科研实践 成都，四川
第二作者（ECCV 2026在投） 2025.6 - 2026.01

- 参与具身机器人清扫与抓取任务的仿真场景搭建与测试环境开发。在Issac Sim中搭建高保真仿真与测试场景，针对“清扫”与“抓取”任务设计物理交互环境，并制定多维度的定量评价指标。

基于SFT+GRPO的多模态视觉缺陷检测模型研究 成都，四川
项目负责人 2025.10 - 2026.03

- 结合SFT与GRPO方案，研发了用于下水道缺陷检测的多模态视觉模型，基于Qwen3-VL模型的微调和多模态输入处理，优化了IoU与格式奖励的强化学习目标函数，提升了模型精度。

其他信息

- 技能&学生工作：熟练掌握Linux系统操作、Python、C/C++、ROS、MATLAB；熟悉PCB设计、STM32/ESP32/ESP8266嵌入式开发、Jetson Xavier部署；掌握SolidWorks、3DBuilder建模与3D打印技术；担任机器人足球协会部长
- 社会责任：担任四川大学馨心社暑期支教成员；大型义卖活动负责人；筹备四川大学国家双创示范基地对外开放；累计志愿服务时长超200h