

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

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