



陈致远



个人信息

电话：13709114040
邮箱：czyxd137@163.com
学校：南方科技大学
院系：工学院电子系
专业：电子科学与技术
籍贯：江苏南京
民族：汉
出生年月：1999.3.19



技术储备

- 编程：精通 Python, Matlab, 熟悉 C、C++
- 视觉：精通 Open3d, 熟悉 Opencv
- 训练：PyTorch, Torch3d, Tensor
- 机器人：franka、kinova 等品牌机械臂, RealSense 系列传感器, 精通 pybullet 仿真



主修课程

- 高等数学 (98) 大学物理 (95)
- 线性代数 (88)
- C++ (92) python (98)
- 模拟电路 (82) 数字电路 (93)
- 机器人自主导航 (88)
- 非线性优化 (98)



英语成绩

- 四级：562 (优秀)
- 六级：555 (优秀)



教育经历

- 本科：西安电子科技大学 2017.9 - 2021.6
电子工程学院, 电子信息工程专业, 电子工程方向
GPA: 3.7/4, 综合分 86.2, 综合排名: 27/226 (12%)
期间曾获得**校特等奖学金**、校一等奖学金、校二等奖学金、优秀学生标兵等荣誉称号
- 硕士：南方科技大学 2021.9 - 至今
工学院电子与电气工程系, 电子科学与技术专业
GPA: 3.59/4, 综合分 90.8, 综合排名: 12/52 (23%)
推免至**孟庆虎院士**课题组, 主要从事**机器人感知与智能相关算法研究**
研究方向：机械臂操作相关三维视觉算法研究



研究生科研经历

- 三维视觉机械臂重抓取 2021.10-2022.10
 - 硕士期间主要从事机器人相关研究, 研究方向为有关机械臂抓取的感知与规划算法设计, 针对未知物体的重抓取算法设计。
 - 机械臂重抓取是指对物体进行多次抓放操作, 通过深度相机采集桌面物体点云信息, 实现对环境的感知, 根据桌面物体的点云信息, 通过重抓取模型, 预测出物体在桌面上的稳定放置位置和姿态, 生成机械臂运动轨迹, 实现桌面物体的重抓取。
 - 撰写论文《Planar Manipulation via Learning Regrasping》(共同一作), 已经投稿至期刊 IEEE Transactions on Automation Science and Engineering (T-ASE, 中科院一区)。
 - 论文链接：<https://sites.google.com/view/pmvlr2022/>
 - 已申请发明专利, “用于机械臂的桌面物体重抓取方法”(审核中)



本科项目经历

- “三维数据成像平台”大创 2019.3-2019.11
 - 担任“三维数据成像平台”国家级大创负责人, 结题优秀, 设计基于冗余信息的 STL 三维模型快速切片算法和切片数据快速压缩存储算法
 - 申请相关专利“基于树形存储结构的模型切片传输算法”(一作审核中)
 - 获 2019 年“挑战杯”全国大学生课外学术科技作品竞赛二等奖(国家级)



自我评价

- 数理基础扎实：基础课程均取得优异成绩
- 编程能力较强：熟练掌握 C++、python、Matlab 等多种语言
- 项目经历丰富：参加多场答辩路演, 团队协作能力较强
- 兴趣爱好广泛：爱好健身长跑, 作息规律, 身体健康, 严谨自律