李卓洋

电话：15841457311　邮箱：2023112666@stu.hit.edu.cn
哈尔滨工业大学　|　机器人技术与系统全国重点实验室
Research Interests: Embodied AI, Dexterous Manipulation, Human-Robot Interaction, Data Generation
GitHub　|　Homepage

教育经历

哈尔滨工业大学｜机器人研究所 **2027.09 – 2030.06（预计）**
推免硕士研究生（已确认导师，待入学）

哈尔滨工业大学｜未来技术学院 **2023.09 – 2027.06**
本科｜机器人工程专业
学分绩：86.71 / 100；专业排名：12 / 43；CET-4：615；CET-6：594。

科研与工程经历

银河通用机器人（Galbot）｜灵巧操作组 **2026.07 – 至今**
算法实习
第一视角数据处理：开发 Ego RGB-D 数据处理流程，实现手部关键点检测、腕部 6D 位姿估计、末端执行器开合状态估计以及关键帧提取。
仿真数据生成：开发基于少量真机数据和 Ego 数据的仿真数据扩增，完成基于 Agent 的场景重建、轨迹分析与标注流程，探索高还原度和高度自动化的仿真数据生成流程。
多元输入的数据质量检查：参与 Ego，UMI 等无本体数据采集、预处理及质量检查；基于 MuJoCo 等工具开展机器人操作场景与轨迹的可视化、重定向和实验验证。

RoboTac ｜人形机器人强化学习与运动控制 **2026.03 – 2026.08**
人形机器人搏击项目｜强化学习与 Sim-to-Real
基于 MJLab / MuJoCo 搭建人形机器人训练环境，使用深度强化学习及对抗运动先验（AMP）训练 Locomotion 与跌倒恢复策略。
参与运动策略调试、训练评估及 Sim-to-Real 迁移部署，完成真实人形机器人平台实验验证。
所在团队获 2026 世界人形机器人运动会自由搏击赛项铜牌。

机器人操作策略学习与实验验证 **2025.09 – 2026.06**
华为人形机器人合作项目子课题
参与机器人开门任务的算法调试和实验验证，负责操作数据采集、处理与数据集构建。
完成 VLA 模型的微调、推理部署及测试，开展机器人操作策略相关研究。

科研论文

[1] Any2Act: Scaling In-Context Robot Learning from Heterogeneous Demonstrations
共一｜ CVPR 2027（在投）
负责无本体数据的处理，负责高保真度仿真资产的制作和仿真数据生成。

[2] Finite-Dose Repairability: Coverage, Retention, and Integration in Robot Policy Updates
共同作者｜ ICRA 2027（在投）
参与机器人策略更新相关研究，负责模型训练、策略评估及实验结果分析。

[3] A Dual-Path Method for Estimating Deep-Learning Inference Latency and Energy for Edge Deployment
共同作者｜ MEIE 2026（EI 会议）
负责算法实现、实验验证与性能评估，参与实验结果分析及论文修改。

开源贡献

《动手学具身智能》开源教程 **开源社区贡献**
浙江大学相关开源教程项目
参与机器人开发教程编写，负责真实机器人操作相关章节，完善机器人硬件生态与产业内容，参与文档修订及实验验证。

荣誉奖励

2026 世界人形机器人运动会自由搏击赛项铜牌（团队）
RoboTac 人形机器人搏击赛、拳击力量专项赛全国二等奖
智能感知比赛省二等奖；专项人民奖学金；院优秀团员

专业技能

编程与开发	Python、C++、Linux、Git、ROS / ROS2
具身智能算法	机器人 Agent 开发、深度强化学习、VLA 模型微调与推理
仿真环境使用	MuJoCo、MJLab、Isaac Lab
机器人感知	RGB-D 数据处理、手部关键点检测、机器人数据采集与标注
工程开发	SolidWorks、Claude Code、Codex