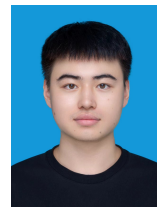




电子科技大学
University of Electronic Science and Technology of China

邓开元

18749227856 | mantou.cloud@gmail.com | outnam_cloud



教育经历

电子科技大学 | 计算机技术，计算机科学与工程学院 | 专业型硕士研究生 2024.09—2027.06

研究方向为具身智能与多模态感知，围绕机器人操作、多模态大模型等方向开展研究，获研究生学业奖学金。

电子科技大学 | 数据科学与大数据技术，计算机科学与工程学院 | 工学学士 2020.09—2024.06

GPA: 3.98/4.0, 连续两年获一等奖学金，“大唐杯”省二等奖，“华为杯”省二等奖。英语六级通过，四级优秀。

科研经历

Ego3S: 面向高效第一人称视觉推理的三阶段框架 | ICML 2026 (CCF-A) 二作

- 针对 MLLM 在第一人称场景下的惯性思维问题，提出三阶段框架：基于 GRPO rollout 的两级反事实筛选、交互中心 RL（交互奖励 + 效率惩罚）、奖励方差驱动的演化课程重筛机制，强化局部交互信息利用。仅用 26.5% 数据即超越基线，计算成本降低超 46%，增强了多模态大模型的第一人称推理能力。

MiVLA: 基于人机互模仿预训练的通用视觉-语言-动作模型 | CVPR 2026 (CCF-A) Findings 共同作者

- 构建涵盖人体关节、机器人关节与末端位姿的统一动作空间实现人机动作互转，采用 Encoder-Decoder 架构生成连续动作，在仿真和真机任务中分别超越 SOTA ($\pi 0$, $\pi 0.5$) 25% 和 14%。独立负责四足双臂复合机器人 (LocoMan) 真机全链路工作，完成本体安装调试、VR 遥操数据采集、Isaac Gym 仿真联调与真机模型部署验证。

基于视觉因果干预的第一人称 3D 手部轨迹预测 | ICME 2026 (CCF-B) 第一作者

- 基于后门准则识别历史轨迹为混杂因子，提出视觉因果干预模块：随机部分缺失阻断后门路径，迫使模型从视频帧重建缺失片段并因果对齐融合，作为轻量插件兼容现有骨干。构建 H2O-CR 与 EgoPAT3D-CR 两个因果鲁棒基准，四个数据集均达 SOTA。

Truth in the Few: 面向多模态推理的高价值数据筛选 | TMM (CCF-A) 在投 二作

- 参与提出面向多模态推理的 RAP 高价值数据筛选范式：通过 CDE 基于潜在因果模型过滤语言先验依赖样本，结合 ACE 剔除注意力偏置样本，并引入 DRM 以高难样本替换简单样本，用于 GRPO 后训练。在 6 个主流基准上验证有效，仅用 9.3% 训练数据即取得更优性能，计算成本降低超 43%。

实习经历

上海码极客人工智能科技有限公司 | 算法实习生 2025.08—2026.03

- “考拉一号”快递复合机器人本体研发：主导完成整机硬件选型、技术调研、本体结构设计与安装调试，基于 Go2 + ARX X5 + RealSense 搭建四足-机械臂复合平台，并参与设计开发机器人智能交互系统，协同夹取与导航模块实现软硬件一体化落地。成果作为公司年度大会与“蓉漂人才荟”产品面向行业展示。
- 杭叉集团叉车货物 3D 体积测量单元：基于 RealSense + Open3D + OpenCV，采用外参标定、ROI 裁剪、RANSAC 顶面分割与多帧中位数融合，在 2 秒内稳定输出长宽高，满足精度与实时性要求，通过甲方一期验收。

华为技术有限公司 2012 实验室 | 自动驾驶仿真研发实习生 2026.05—2026.07

- 自动驾驶闭环仿真工具链平台搭建与部署：基于 CARLA 开源仿真平台完成环岛等五类道路环境加载、OpenDRIVE 路网接入与 Waymo 等开源数据导入，打通轨迹回放、交通流接入与 ADS 模型接管的闭环链路，并推流 Web 端实时监看，最终在江淮客户端完成 GPU+NPU 环境部署与演示。

项目经历

“智协双擎”无界大模型 | 产学研创新重点项目 2025.02—2025.05

- 基于 ROS 构建“大脑-小脑”分层架构智能机器人系统：VLM 拆解长程指令为原子任务，VLA 映射为机械臂连续动作，配合语音链路实现听-想-做人机闭环。主导端到端系统集成与部署，系统在桌面清理、点餐等场景稳定运行。

拟物体场景理解系统 | 科研纵向项目 2025.05—2025.08

- 构建从 RGBD 采集到 3D 物体检测与场景关系图生成的完整管线。基于 ORB_SLAM3 + RealSense 同步采集数据，使用 BoxFusion 完成 3D 物体检测，结合大模型 API 生成场景关系图，并实现离线与在线两套部署方案。

技术能力与个人总结

- 技术栈：常用 Python，熟悉 C/C++；PyTorch, ROS/ROS2, OpenCV, Isaac Sim, Unreal Engine, Linux, Git。
- 综合素质：自驱力强，善于发现和定义问题；具有良好的沟通能力和团队协作精神。