

姓名	马致远	学校	北京大学	
年级	本科三年级	专业	计算机科学与技术	
邮箱	1829142919@qq.com	电话	(+86)13963208750	
	2200013163@stu.pku.edu.cn	地址	北京市海淀区颐和园路5号北京大学	
获奖情况	<p>2023年9月 入选信息科学技术学院“拔尖计划”</p> <p>2023年12月 2022-2023 学年 北京大学三好学生 2023-2023 学年 灵均领航奖学金</p> <p>2024年10月 2023-2024 学年 天创奖学金</p>			
成绩	<p>GPA: 3.605</p> <p>CET-4: 607</p> <p>CET-6: 564</p>			
实习经历	<p>2024年5月-2024年7月 PKU-EPIC & Galbot joint lab</p> <p>2024年7月 - 至今 PKU-Hyperplane & Agibot Lab</p>			
技术能力	<p>深度学习理论与 pytorch 项目实践经验</p> <p>Diffusion 生成模型经验</p> <p>熟练使用仿真平台 Isaacgym 的经验</p>			
科研经历	<p>2024年5月-2024年7月 在 PKU-EPIC Lab 实习期间，我在陈嘉毅学长的指导下，学习了深度学习、3D 表征及机器人学相关知识，协助整理了铰接式物体数据集（包括 GPartNet、UnidoorManip、AKB48）。基于 DexGraspNet 和 curobo，我进行了代码实践，并在每周小组会上分享论文，同时参与大组学习讨论。</p> <p>2024年7月 - 至今 Cross-Embodiment Dexterous Grasping in Cluttered Scenes 这是我目前正在进行的项目。我们采用一种与手部无关的抓取姿态表示方法，即改进后的 IBS (Interaction Bisector Surface)，来引导我们的模型在杂乱场景中使用未见过的机械手进行抓取。我们设计了一个两阶段的生成式网络从场景观测点云预测 IBS 表征，用于指导 hand pose 优化，最后在真机执行场景级抓取。</p>			