

靳以翔

研究兴趣：人形机器人操作，机器人多模态大模型，机器人仿真环境

北京市朝阳区

18110050287

yixiang0110_

yixiang0110@gmail.com

<https://alex0110-yx.github.io>



教育背景

2018.09~2022.07	谢菲尔德大学	机器人学	博士
◆ 获得 RAIN (Robotis and AI in Nuclear) 项目奖学金，三年 £ 57K。			
2017.09~2018.08	谢菲尔德大学	高级自动化工程	硕士
2013.09~2017.07	北京化工大学	过程装备与控制工程	本科

工作经历

2022.09~今	三星电子北京研究院	机器人算法研究员
◆ 撰写项目提案 "Next-Gen Robot Manipulation: 3D Vision-Language-Action Model with Affordable Exoskeletons Data Collection"，获得三星总部立项，得到\$300K/年的项目资助；目前，主要工作是在真实和仿真中生成大规模机器人抓取数据集用于机器人大模型的训练。		
◆ 以第一作者身份发表基于大模型的机器人工作，RobotGPT。(与清华大学方斌教授，孙富春教授和德国工程院院士张建伟院士合作发表)。		
◆ 参与三星电子内部机器人厨房整理比赛（为后续三星家用机器人 BotHandy 进行技术积累），负责抓取位姿生成与规划部分，最终获得第三名的成绩。		
2021.11~2022.04	布里斯托大学计算机系	博士后研究助理
◆ 负责利用无人机风力发电叶片缺陷检测的视觉模块部分。		

相关技能

- ◆ **语言能力**：普通话（母语），英语（熟练）
- ◆ **专业能力**：熟练使用 C++ 和 python 编程；熟悉基本的 linux 及 git 使用操作；熟练使用 ROS 和常用的机器人仿真平台（Mujoco, Pybullet 和 Issac Sim）；掌握基于学习的 Robot Manipulation。

论文发表

1. Jin, Y., Li, D., Yong, A., Shi, J., Hao, P., Sun, F. & Fang, B. (2024). Robotgpt: Robot manipulation learning from chatgpt. IEEE Robotics and Automation Letters.(Selected as one of most followed papers)
2. Wang, J., Jin, Y., Shi, J., Li, D., Fang, B., & Sun, F. (2025). EHC-MM: Embodied Holistic Control for Mobile Manipulation. arXiv preprint arXiv:2409.08527. (Accept by ICRA2025)
3. Shi, J., Yong, A., Jin, Y., Li, D., Niu, H., Jin, Z., & Wang, H. (2024, May). ASGrasp: Generalizable Transparent Object Reconstruction and 6-DoF Grasp Detection from RGB-D Active Stereo Camera. In *2024 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)* (pp. 5441-5447). IEEE.
4. Li, D., Jin, Y., Yu, H., Shi, J., Hao, X., Hao, P., ... & Fang, B. (2024). What Foundation Models can Bring for Robot Learning in Manipulation: A Survey. *International Journal of Robotics Research(IJRR)*, Minor revision