

# 陈致远

https://chenzhiyuan-stack1.github.io

Email : chenzhiyuan@sjtu.edu.cn

Mobile : +86 13606711474

## 教育背景

---

- **上海交通大学 信息与通信工程 工学硕士** 2023.09 -
  - 导师: 李成林 (上海交通大学媒体信息与网络研究所)
  - 成绩: [GPA: 3.94/4.0 (第一学期)] 最优化方法、矩阵理论、应用随机过程、现代信号处理、通信与信息系统优化
- **上海交通大学 信息工程 工学学士** 2019.09 - 2023.06
  - 成绩: [GPA: 90.87/100, 排名: 6/152] 通信原理、信号与系统、数字信号处理、电磁场、机器学习

## 研究经历

---

- **海上火箭发射回收船用辅助作业行走机器人系统研制** 上海交通大学媒体信息与网络研究所  
指导老师: 李成林 2022.10-2024.3
  - **基于双局域网的四足机器人巡检系统**: 搭建两个局域网, 在火箭发射指挥船上完成对火箭发射母船上的四足机器人巡逻的远程控制, 并将四足机器人搭载的摄像头拍摄的视频传输回火箭发射指挥船上, 实现对火箭发射母船状况的实时监控。
  - **可降低碰撞发生概率的路径规划系统**: 基于路径规划的经典算法  $D^*$  算法, 通过调整路径规划的前进方向, 提高四足机器人在典型火箭发射母船甲板上巡逻时的避障成功率。
  - **实物与仿真结合的训练环境构建**: 基于 mujoco 和 pybullet 两种仿真物理引擎分别搭建了四足机器人的仿真训练平台。
- **基于扩散模型的离线元强化学习算法研究** 上海交通大学媒体信息与网络研究所  
指导老师: 李成林 2023.9-
  - **Meta Diffsuion-QL**: 预训练一个编码环境上下文信息的编码器用于元强化学习的环境推断。利用扩散模型作为离线强化学习的策略网络架构, 并接收上下文编码器输出的环境特征隐变量, 在提高策略网络输出分布的多模态属性的同时, 提高策略的泛化性。

## 知识产权

---

- [1] 熊红凯, 李成林, 蒋远堃, 朱首行, **陈致远**, 戴文睿, 邹君妮, 可降低碰撞发生概率的路径规划系统 V1.0, 软件著作权, 申请日: 2024 年 3 月 15 日, 受理号: 2024R11S0464520。

## 荣誉奖项

---

- 优秀团员、电科思仪 Ceyear 奖学金、金龙鱼奖学金、致远荣誉奖学金、学业奖学金
- 2020 年高教社杯全国大学生数学建模竞赛本科组二等奖 (上海赛区本科组一等奖)

## 掌握技能

---

- 编程语言: Python, Pytorch, Matlab
- 英语水平: CET-6 633, CET-4 601, IELTS 7.5