

李龙祺 LONGQI LI

marsslq124578@gmail.com

(+86)15805501217

教育背景

山东大学

计算机科学与技术 (本科)

2023.09 - 2027.06

绩点: 93.23/100 排名: 1/69 CET-4: 531 CET-6: 429

研究兴趣: 具身智能、机械臂仿真与控制、数字孪生、多模态智能体的应用

项目经历

面向柔性电子领域的连续纤维-液体复合 3D 打印系统

2024.04 - 2025.04

指导老师: 路士州教授

- 开发了一种基于矢量的切片算法 (Vector-based slicing algorithm) 以解决传统光栅切片中的“孤岛效应”; 利用 Eulerian path 原理生成连续、无回抽的导电纤维沉积路径。
- 为定制的五轴打印机设计了空间路径生成算法; 通过运动学坐标变换, 将 3D CAD 模型转换为可执行的 G-code, 实现了复杂曲面的打印。

自主无人机避障与行为识别系统

2025.04 - 2025.10

合作单位: 神思智飞科技有限公司

- 在 NVIDIA Jetson Orin NX 边缘计算设备上部署 ROS 2 Humble, 通过 DJI PSDK 控制 DJI Mavic 3T, 实现了实时的机载计算。
- 集成 YOLOv8-Seg 进行实例分割, 使用 DeepSORT 进行多目标追踪; 实现了针孔相机模型, 将 2D 像素坐标转换为 3D 物理坐标以实现精确各类定位。
- 设计了基于位置的 PID 控制器以实现稳定的室内导航; 利用 Unreal Engine 5 (AirSim) 和 PX4 SITL 搭建了高保真仿真环境, 在实机部署前对算法进行了验证。

医疗多模态大模型评测基准

2025.12 - Present

指导老师: 姚越教授, 秦振越博士

- 构建了一个综合评测框架, 用于评估最先进的多模态大语言模型 (MLLMs) 在临床推理和诊断准确性方面的表现。
- 对多个开源医疗数据集进行了对比分析, 以识别模型在医疗场景中的幻觉和推理缺陷。

基于可泛化数字孪生的灵巧操作

2026.01 - Present

指导老师: 刘杨博士, 姚越教授

- 利用 Genesis 和 RoboTwin 仿真平台, 研究基于物理的物体操作策略 (Physics-based manipulation policies)。
- 专注于优化数字孪生环境中机械臂的控制算法, 以实现具身智能体 (Embodied Agents) 稳健的 Sim-to-Real Transfer。

荣誉与专利

荣誉奖项

- 2023 至 2024 年度本科生国家奖学金
- 2024 至 2025 年度本科生国家奖学金
- 第二十届全国大学生智能汽车竞赛

国家级荣誉

国家级荣誉

全国一等奖

发明专利

- 一种用于 3D 打印的送丝装置 (No. ZL 2024 2 0975986.3)
- 一种送丝装置 (No. ZL 2024 2 0973226.9)

实用新型专利 (第一发明人)

实用新型专利 (第一发明人)