

# 翟光耀

浙江省杭州市西湖区浙江大学玉泉校区 (地址)  
310007 (邮编)

+86 17767091433 (电话)  
guangyao.zhai@tum.de (邮件)  
www.ymxlzgy.com (个人主页)



## 教育经历

- 慕尼黑工业大学 (Technical University of Munich) 慕尼黑 · 德国 2021.11 – 在读  
博士研究生 (专业: 计算机科学; 研究方向: 机器人视觉, 机械臂操纵, 自动驾驶)  
– 研究团队: Computer Vision Group at the Chair for CAMP&AR, Department of Informatics  
– 导师 (Supervisor): Prof. Dr. Nassir Navab / 指导人 (Mentor): Dr. Benjamin Busam
- 浙江大学 杭州 · 中国 2018.09 – 2021.06  
学术硕士学位 (专业: 控制科学与控制工程; 研究方向: 模式识别与智能系统)  
– 研究团队: APRIL Lab, 控制科学与工程学院  
– 导师: 刘勇教授
- 西北工业大学 西安 · 中国 2014.09 – 2018.06  
学士学位 (专业: 自动化; 学院: 自动化学院)

## 代表研究

- 期刊
  - **Guangyao Zhai**, Yu Zheng, Ziwei Xu, Xin Kong, Yong Liu, Benjamin Busam, Nassir Navab, and Zhengyou Zhang. *DA<sup>2</sup> Dataset: Toward Dual-Arm Dexterity-Aware Grasping*. **IEEE Robotics and Automation Letters** [\[link\]](#)
  - **Guangyao Zhai**, Liang Liu, Linjian Zhang, and Yong Liu. *PoseConvGRU: A Monocular Approach for Visual Ego-motion Estimation by Learning*. **Pattern Recognition** [\[link\]](#)
- 会议
  - **Guangyao Zhai**, Evin Pinar Örnek, Shun-Cheng Wu, Yan Di, Federico Tombari, Nassir Navab, and Benjamin Busam. *CommonScenes: Generating Commonsense 3D Indoor Scenes with Scene Graphs*. *Thirty-seventh Conference on Neural Information Processing Systems (NeurIPS 2023)* [\[link\]](#)
  - Dekai Zhu\*, **Guangyao Zhai**\*, Yan Di, Fabian Manhardt, Hendrik Berkemeyer, Tuan Tran, Nassir Navab, Federico Tombari, Benjamin Busam. *IPCC-TP: Utilizing Incremental Pearson Correlation Coefficient for Joint Multi-Agent Trajectory Prediction*. *IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR 2023)* [\* 共同一作] [\[link\]](#)
  - **Guangyao Zhai**, Diange Huang, Shun-Cheng Wu, HyunJun Jung, Yan Di, Fabian Manhardt, Federico Tombari, Nassir Navab, and Benjamin Busam. *MonoGraspNet: 6-DoF Grasping with a Single RGB Image*. *IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2023)* [\[link\]](#)
- 预印本
  - **Guangyao Zhai**, Zhen Zhang, Xin Kong, and Yong Liu. *Efficient Pedestrian Following by Quadruped Robots*. *IEEE International Conference on Robotics and Automation Workshop (ICRAW 2021)* [\[link\]](#)

☆ 完整研究列表: [\[Google Scholar\]](#) / [\[ResearchGate\]](#)

## 教学经历

- 三维计算机视觉高级课题 慕尼黑工业大学 2023 夏季学期  
教学助理 (机械臂抓取和物体位姿估计方向)。  
– 课程链接: [www.cs.cit.tum.de/camp/teaching/practical-courses/advanced-topics-in-3d-computer-vision-ss-2023](http://www.cs.cit.tum.de/camp/teaching/practical-courses/advanced-topics-in-3d-computer-vision-ss-2023)
- 现代计算机视觉方法研讨会 慕尼黑工业大学 2022/23 冬季学期  
指导人 (机械臂抓取方向)。  
– 课程链接: [www.cs.cit.tum.de/camp/teaching/seminars/modern-computer-vision-methods-ws-2022-23](http://www.cs.cit.tum.de/camp/teaching/seminars/modern-computer-vision-methods-ws-2022-23)
- 硕士毕业设计指导 慕尼黑工业大学
  1. 自动驾驶中的运动轨迹预测 (Motion prediction in the autonomous driving field), 2022/23 冬季学期  
– 学生: Dekai Zhu; 科研产出: CVPR'23 论文 [\[link\]](#)。
  2. 场景理解指导的机器人操作 (Robotic manipulation guided by scene understanding), 2023 夏季学期  
– 学生: Xiaoni Cai; 科研产出: 投递中 [\[link\]](#)。

## 项目经历

- 腿足机器人感知研究 国家纵向课题 2019.05 – 2020.05  
– 项目简介: 与杭州云深处科技 (DeepRobotics) 进行合作, 针对腿足机器人的感知能力进行研究。主要任务为实现针对感兴趣运动目标进行 3D 实时性避障追踪。  
– 职责任务: 担任项目负责人, 负责项目任务中可行性区域检测与目标跟踪模块的实现; 负责撰写项目材料、统筹其他项目人员进度和与其他相关人员对接。

## 工作经历

- 腾讯 深圳 · 中国 2021.04 – 2021.10  
研究型实习生 / Tencent Robotics X, TEG  
– 设计了一个双臂最优抓取系统。
- 华为 上海 · 中国 2020.04 – 2020.07  
研究型实习生 / 诺亚方舟实验室, 2012 实验室  
– 设计了一个基于激光雷达的三维多目标跟踪框架。

## 奖励与荣誉

- 获得奖励
  - 国家奖学金 国家教育部 2020
  - 学业奖学金 浙江大学 2019
  - 二等奖学金 ×3 西北工业大学 2014 – 2017

- 获得荣誉

- 中国自动化学会优秀硕士论文 中国自动化学会 2022
- 浙江省优秀硕士论文 浙江省研究生教育学会 2022
- 最佳摘要提名奖 ICRA 第五届足式机器人研讨会 2021
- 三好研究生 浙江大学 2020
- 优秀研究生 浙江大学 2020

## 技能专长

- 语言: Python, C++, MATLAB, L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X
- 框架: Robot Operating System (ROS), PyTorch

## 其他信息

- 审稿经历

- IEEE Robotics and Automation Letters (RA-L)
- International Conference on Robotics and Automation (ICRA)
- International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)
- International Conference on Climbing and Walking Robots and the Support Technologies for Mobile Machines (CLAWAR)

- 兴趣爱好

- 游泳, 健身, 烹饪。

- 价值观和方法论

- *Quality · Diligence · Self-reflection*