刘翰文



求职方向：AI 工程师、软件工程师、视觉算法工程师

13625212391 | hanwenliu757@gmail.com

教育背景

以色列本古里安大学 Ben-Gurion University | 机电一体化硕士在读 2024.10—2026.12（预计毕业）

GPA：3.9/4.0

常州政府保送公费留学，年度仅 5 个名额；研究方向为复杂运动技能学习与机器人应用。

常州大学 · 华罗庚学院（荣誉学院） | 计算机科学与技术本科 2020.09—2024.07

GPA：4.1/5.0

通过面向理科学生的统一选拔考试，计算机方向择优录取前 25 名；采用项目制培养。

技术能力

- **AI 辅助开发：** Codex、Antigravity；将研究与业务需求拆解为功能模块、处理规则和验收标准，通过迭代调试与结果复核推进应用落地。
- **编程与工程：** Python、C/C++、Unity；VR 交互、上位机开发、机器人控制及软硬件系统集成。
- **视觉与数据：** 目标跟踪、坐标标定、轨迹与评分分析、视频批处理；运动捕捉数据处理、运动学分析与实验数据分析。

AI 开发与科研项目

脸盲症 VR 评估游戏 2025.10—2026.02

与贝尔谢巴 Google 公司合作，作为项目唯一开发者，使用 Codex 与 Gemini 辅助制作小型 VR 游戏，用于脸盲症初步筛查与非脸盲症人群的对照研究。

运动技能学习与 MOLT 改进 2024—至今

完善 MOLT 算法，实现台球实时跟踪与击球得分判断；围绕坐标还原、轨迹判定与评分规则推进算法迭代和结果复核。处理运动捕捉数据，开展运动学与实验数据分析，研究人类复杂运动技能的习得机制及其对机器人技能学习的启发。

工作经历

HYPER VISION（以色列） 2026.05—2026.11（预计结束）

- **VR 眼动仪集成：** 为公司 VR 眼镜增加眼动仪系统，完成眼动追踪与 VR 设备的集成。
- **机械臂与上位机：** 从零搭建机械臂并开发配套上位机软件，打通软件控制与设备执行流程，实现自动化生产任务。
- **六足机器人系统拓展：** 逆向分析亚博智能六足机器人，重新搭建更便于控制的系统，扩展原软件无法实现的动作。
- **眼动控制六足机器人：** 与工程师 Simon 合作开发控制软件，将 VR 眼镜获取的眼动数据转化为六足机器人控制指令。

本科项目

智慧油田系统（省级金奖） 2021—2023

搭建智慧油田系统，设计卷积神经网络，实现实时监测、故障诊断和数据反馈，支持调控。

起重机大赛项目（省级银奖） 2020.11—2021.10

在荣誉学院项目制培养中承担起重机项目的视觉识别部分。