

宋宇航

yhscode.com

✉️ sgyson10@liverpool.ac.uk OR me@yhscode.com

🎓 教育背景

利物浦大学 & 台湾清华大学, 英国-中国台湾 2022 – 至今

在读博士研究生 计算机科学与人工智能, 预计 2026 年 10 月毕业

- 深度神经网络强化学习
- 表征学习
- 具象化 AI

利物浦大学, 英国 2019 – 2022

一等学士 计算机科学

- 计算机网络、OS 系统、算法、多智能体系统 & 博弈论、控制系统
- 神经网络、机器人感知、人工智能基础
- 毕业项目: 基于 Atari 的强化学习智能体 (见 Github)

英国国家文理中学, 英国 2017 – 2019

A-Level 数学, 高等数学, 物理

👨‍💻 实习/项目/任教经历

泸州极空网络科技有限公司 | 中国, 四川 2013 年 3 月 – 至今

联合创始人, 首席技术官

人工智能在线预测平台, 先知系统

- 统筹规划项目组整体技术路线, 从后端, AI 开发到前端部署
- 深度参与 AI 组件开发, 调研抓取 kaggle 数据库, 开发平台官方 AI 模型, 包括回归及分类模型并将其接入后端系统

英国利物浦大学 | 英国, 利物浦 2023 年

COMP 341 - 机器人感知与操控 | 课程助教

- 主持当届所有实验课, 负责当届学生所有作业的评分
- 教授课程讲座 (Lecture) 两节

国信蓝桥 (北京) 有限责任公司 | 中国, 北京 2015 年 7 月 – 2015 年 9 月

实习讲师

任职四川泸州职业技术学院蓝桥软件学院, 教授 Java 基础课程 2015 届

🔧 研究任职

英国利物浦虚拟工程中心 & 数字创新研究所 (Digital Innovation Facilities) | 英国, 利物浦

2022 年 10 月 – 至今

airvLab 研究员

台湾清华大学 | 中国, 台湾 2022 年 10 月 – 至今

ELSA 实验室研究员

♡ 开源及贡献

- ROS2 Humble 下 Gmapping 算法的地图重绘 API
- 基于 Nvidia Omniverse + ROS2 构建的开源具象化 AI 实验环境
- ICLR 2024 审稿人
- FIT | FREEBUFF 2015 上海互联网安全大会受邀嘉宾

📄 论文发表

- ACML2023 | Learning to Terminate in Object Navigation, Yuhang Song, Anh Nguyen, and Chun-Yi Lee
- IROS 2024 | 在投

📄 其他个人信息

- GitHub: <https://github.com/HuskyKingdom>
- 谷歌学术: <https://scholar.google.com/citations?user=SctJiMEAAAAJ>