

杨湛江

应聘方向：具身智能 / World Model / VLA / VLN / 多模态决策

☎ +86 18922561183 ✉ zhangsan@example.com 📍 广东 / 深圳

🌐 github.com/Fibonaccirabbit 🌐 yourhomepage.com

硕士在读，聚焦具身智能、世界模型与多模态决策，具有 VLA/VLN、动作世界模型、强化学习与大模型训练微调相关研究经历，兼具研究设计、实验验证与系统实现能力。

教育背景

深圳大学 (在读) 2024.07 – 2026.06

计算学硕士 GPA: 3.5/4 (

深圳技术大学 2019.09 – 2023.06

工学学士 GPA: 4.0/4.5

实习经历

世界模型研究实习生 2025.07 – 2025.10

华为技术有限公司

广东深圳

- 面向具身智能与 VLA 场景，围绕**世界模型的预测式决策机制**开展研究，重点分析未来状态建模、动作条件生成与反事实推理对长时序任务性能的影响；
- 研究并比较生成式世界模型、潜在动力学模型与 **Action World Model** 等代表性路线，完成方法分析、实验复现与结果整理，为后续世界模型相关方向的研究设计与项目规划提供支持。

科研经历

SLAW-Nav: Sparse Latent Action World Model for Vision-Language Navigation 2025.09 – 至今

- 面向 VLN 长时程决策问题，提出基于**世界模型反事实推理**的 SLAW-Nav，使智能体可围绕候选动作进行未来想象，而非仅依据当前观测进行反应式决策；
- 设计 **skip-step sparse latent prediction** 并结合 Qwen2.5-VL 构建 imagination-guided policy，在 R2R-CE / RxR-CE 上验证有效性，其中 R2R-CE 达到 **62.0% SR / 56.0% SPL**。

Foundation Pareto Flow Policy for Multi-Objective Reinforcement Learning 2025.06 – 至今

- 面向多目标强化学习中的偏好泛化与跨任务迁移问题，参与设计首个 **Foundation Pareto Policy**——FP2，将 foundation model 的训练范式引入 Pareto policy 学习；
- 基于 **MMDiT + Rectified Flow** 构建统一生成式策略框架，并设计三阶段训练流程；在 D4MORL 基准上相较强基线在 **HV、SP、PAS** 等指标上取得稳定优势。

MAPF-World: Action World Model for Multi-Agent Path Finding 2025.03 – 2025.08

- 面向多智能体路径规划中复杂时序依赖与协同规划不足问题，参与设计**动作世界模型** MAPF-World，将动作生成与环境动态建模统一到同一框架；
- 构建基于 Transformer 的 **fast-slow dual-system** 架构，并提出 **Spatial Relational Encoding (SRE)**，在大规模高密度 MAPF 场景下实现优于现有 learnable solver 的性能表现。

出版物

- Z. Yang et al., "cVAN: A Novel Sleep Staging Method via Cross-View Alignment Network," in IEEE Journal of Biomedical and Health Informatics, vol. 29, no. 7, pp. 4659-4671, July 2025, doi: 10.1109/JBHI.2024.3413081.

竞赛获奖

- 第十八届“挑战杯”全国大学生课外学术科技作品竞赛“揭榜挂帅”专项赛：疲劳驾驶识别华为云赛道一等奖（2023）
- 全国大学生数学建模竞赛：国家一等奖（2022）

技能与方向

- **研究方向：**具身智能、World Model、VLA / VLN、多模态决策、强化学习与偏好优化；
- **AI 技能：**多模态大模型训练与微调、长时序决策建模、训练数据构建、实验评测与消融分析；
- **编程语言 / 工具链：**Python、PyTorch、Transformers、DeepSpeed、PEFT/LoRA、Weights & Biases、vLLM；
- **英语能力：**CET-6。