

王雷宇

13338038120

leiyuwang33@gmail.com

个人主页



教育经历

- 上海交通大学 - 硕士 - 计算机科学与技术 2025.09 - 2028.03
- 叶南阳老师课题组, 主持课题组具身智能基础设施搭建和VLA模型训练
- 上海创智学院 - 访问硕士 - 具身智能标杆项目 2025.02 - 2028.03
- 参与具身智能标杆项目 (卢策吾教授主持), Scalable VLA设计和训练负责人
- 南京大学 - 本科 - 计算机科学与技术 (脑科学与人工智能) 2021.09 - 2025.06
- 曾获奖项: 校一等奖学金、基础学科专项奖学金

工作经验

- 鸿蒙OS部实习生 - 华为南京 2024.07 - 2024.09
- 参与鸿蒙操作系统动效组件研发, 实习评价优秀
- 调研Lottie背景和业界主流使用场景, 梳理Lottie ArkTS框架逻辑, 输出知识总结Wiki 10+, 探索并实现了从AE到Lottie动效实现的完整Demo, 通过整理Lottie原始文件格式, 完成解析工具开发, 实现了从万行到百行量级的关键信息提取, 为后续类Lottie的原子动效落地提供了重要的知识积累。

项目经历

- 真机和VLA全流程开发 [详细介绍](#)
- 2024.10-2025.09主持课题组具身智能真机调试和代码基础设施构建, 实现课题组从0到1的真机数据采集、VLA模型微调、模型远程推理部署、Dagger强化学习搭建。熟悉 π 、GR00T、ChatVLA等知名VLA系列模型。

发表论文

- SyVLA - ICML 2026 [项目主页](#)
- Scaling by Diversified Experience for Vision-Language-Action Models
 - 共一第一
 - 基于开源数据预训练的4B VLA模型, 包括预训练、下游微调、强化学习三阶段。
 - VLA模型在实际部署中面临高层推理与底层控制耦合、策略优化不稳定等挑战。本文提出SyVLA, 一种基于多样化经验训练的鲁棒模型, 通过意图解耦算法分离控制相关特征, 并采用基于相似样本引导的强化学习来稳定策略更新、缓解分布偏移。实验表明, SyVLA在真实机器人任务和多模态基准上取得了更好的平衡和更优秀的性能。
- DEmO - ACL 2024 Findings [论文地址](#)
- What Makes a Good Order of Examples in In-Context Learning
 - 二作
 - 尽管大语言模型通过上下文学习具备少样本能力, 但其性能对示例顺序高度敏感。现有方法依赖域内数据评估顺序, 限制了实际应用。本文提出 DEmO, 无需额外数据即可自适应地为每个实例确定最优示例顺序。实验表明, DEmO显著优于多种强基线方法。

专业技能

- 熟练掌握 Python, Pytorch, 熟悉Machine Learning/LLM/VLM
- 具备64卡H200预训练VLA经验
- 了解ROS, CUDA, JavaScript, C/C++, Java, SQL等