

陈哲

aka Johnny Chan

机器人软件工程师 | Python 开发者 | AI 辅助工程流程

联系方式

马来西亚 吉隆坡
Johnny8426@outlook.com
+60 16 641 7042
jc8426.github.io
github.com/JC8426

技能

编程

Python, C++, JavaScript, HTML/CSS, MATLAB

机器人

ROS Noetic, Gazebo, RViz, 无人机仿真, 路径规划, PX4 (学习中)

AI 工作流

ChatGPT, Claude, OpenAI Codex, GitHub Copilot, Markdown, Git

软件工程

Linux/Ubuntu, SQL 基础, REST API 基础, SQLite 概念, 技术文档

语言

中文母语, 英语 IELTS 7.0/C1, 马来语入门

摘要

马来西亚大学计算机科学博士生，研究方向聚焦机器人软件、无人机自主系统、Python/ROS 仿真与 AI 辅助工程流程。能够把研究原型整理成可复现、可审查、可交付的软件模块、技术文档和团队交接材料。

经历

研究工程师 / 计算机科学博士生 & 实验室协调 2026 - 至今

Roboedge Laboratory, Universiti Malaya - 马来西亚

- 构建并审查 Python/ROS/Gazebo 工作流，用于无人机自主、仿真和机器人软件研究。
- 协调 Roboedge Lab 工作流，将研究目标拆解为任务、验证记录、技术文档和可审查输出。
- 使用 ChatGPT, Claude 和 OpenAI Codex 设计 AI 辅助工程流程，支持编码、文档和实验跟踪。

机器人软件开发与仿真 2023 - 2025

独立 / 访问研究方向 - 马来西亚 / 中国

- 构建无人机仿真环境，用于编队控制、动态避障和路径规划研究。
- 基于 ROS Noetic, Gazebo, RViz, Python 和 C++ 复现并分析 EGO-Planner 与 EGO-Swarm 工作流。

研发项目工程师 / 技术协调 2021 - 2025

苏州喜丽纺织 / 苏州苏杉金生物科技 - 中国

- 使用 Python 和表格自动化建立研发测试的数据记录与质量控制报告流程。
- 协调技术、设计、供应商和生产团队，推进跨部门研发交付。

代表项目

无人机仿真平台

ROS Noetic, Gazebo, RViz, Python, C++, Linux

AI 辅助工程流程

OpenAI Codex, Claude, ChatGPT, Git, Markdown

个人技术网站

HTML, CSS, JavaScript, 双语响应式界面, 简历下载

工业视觉评估

AI 视觉路线评估, 供应商比较, 集成规划

教育

计算机科学博士 2026 - 至今

马来西亚大学, FCSIT 人工智能系

机械工程硕士 2016 - 2019

新疆大学, 中国

机械工程学士 2012 - 2016

新疆大学, 中国