陈林峰 · Linfeng Chen

Chief Engineer, Robotics · MUSE Inc.

日本东京 clinfeng.jlu@gmail.com
find1dream.github.io find1dream
linfeng-chen

个人概述

在东京从事嵌入式 AI 与机器人 6 年。主导从零打造的新一代门店机器人架构，带领 15+ 名软件工程师，其中 5 人机器人软件团队完成了整个系统；人工干预率降低 90%，新店铺部署时间缩短 89%。擅长与 AI 协作，把编码 Agent 纳入日常开发流程，也能亲自下到现场定位问题、调参落地。

工作经历

Chief Engineer, Robotics · MUSE Inc.

2023.05 — 至今

人工干预率 −90% · 新店部署时间 −89%

新一代机器人系统技术负责人

2026 — 至今

- 带领 15+ 名软件工程师；其中直接带领的 5 人机器人软件团队完成了整个机器人系统。
- 从 0 设计并实现全新机器人系统：硬件抽象、控制、感知、决策到云端运维。
- 以平台化思路设计系统架构，原生支持模块化 Unit，让同一台 AMR 能持续拓展新的模块与功能。
- 搭建 Gazebo 与 Isaac Sim 端到端仿真，实现货车自动挂接与脱离、路由规划。

运动控制与避障（瑞萨在职期间，经公司同意的副业）

2023 — 2025

- 运动规划（SLP、DWA、Hybrid A*）与控制（MPC、级联 PID、电机力矩控制），实机调参。
- 障碍物避让、软急停与机器人 REST/gRPC 服务。

Staff Application Engineer · 瑞萨电子（Renesas Electronics）

2022.09 — 2026.03

- 开发 AI 推理引擎的测试与性能分析框架，在多款微控制器上做模型基准测试。
- 参与 RAI 框架开发，优化端侧 AI 加速代码，为瑞萨 MCU 开发 AI 应用。

嵌入式 AI 软件工程师 · 株式会社 QuantumCore

2020.04 — 2022.08

- 为低配嵌入式设备开发高速、轻量的算法。
- 研究雷达、红外 LED、麦克风等传感器算法，制作原型与工具。

团队与协作

- 带领 5 人机器人软件团队，负责优先级、设计与代码评审，以及成员培养。
- 制定模块间接口契约与事件码规范，让控制、感知、决策、云端等方向的同事可以并行开发。
- 搭建统一开发镜像、CI 和仿真环境，新成员一条命令即可构建、测试、跑仿真。
- 推行规格书 + 架构决策记录（ADR）的开发方式，记录设计取舍，减少口头交接。
- 每周和工程师一起去一次门店现场，与门店运营、硬件、云端同事协作，把现场反馈转化为可验证的改进。

技能

控制与规划: MPC · LQR · PID · SLP · DWA · Hybrid A* · 电机力矩控制

感知: BEVFusion · LiDAR · ArUco · OpenCV · ONNX Runtime · NPU

系统: Rust · C++ · Python · TypeScript · ROS 2 · Zenoh · Gazebo · Isaac Sim · Foxglove · Podman · GitHub Actions · AWS

AI 协作开发: Claude Code · 编码 Agent · 与 AI 协作的规格与测试驱动开发 · AI 辅助代码审查与文档

教育背景

东北大学（日本） 2018 — 2020
硕士 · 人机交互

吉林大学 2013 — 2017
工学学士 · 计算机工程

语言与证书

中文：母语 · 日语：JLPT N1 · 英语：TOEIC 805 · 日本统计检定准 1 级