汤美法

可随时到岗 · 全职或远程均可

机器人整机联调 · 硬件排障 · Linux / 网络 / 数据与训练流程

杭州 | tangmeifa@gmail.com | mayphus.org | github.com/mayphus

简介

机械专业本科，能让机器人和设备从头到尾真正跑起来：硬件、Linux、网络、软件、数据训练和云端都动手做过。独立搭建 SO-101 机械臂完整流程，从装配到训练出能自主抓取放置的策略。此前在大华做板级维修与固件恢复，在复杂美维护服务器、网络并给客户交付系统，在道富排查 CI/CD 发布故障。擅长把故障追到出问题的那一层，交出根因和修复办法。

机器人项目

SO-101 机械臂：模仿学习全流程（个人项目） 2026

- 独立完成装配、标定、主从臂遥操作、双摄像头录制、数据整理、训练和实机部署；排查并解决舵机零位偏移和 5V 供电问题。
- 用自己的遥操作示范数据，在 Kaggle T4 上训练 LeRobot ACT 策略；2026.11.04 首次实现自主把方块放到杯垫上，最终参数下 3 次成功 2 次，放置精度仍待提高。
- 数据集已扩充到 50 条可用示范，在 Hugging Face 公开：felixmurraytang/so101-cube-to-coaster-v2。

技能

机器人	LeRobot ACT、遥操作与双摄像头录制、Kaggle GPU 训练；飞特舵机；ROS1、激光雷达
硬件与嵌入式	板级维修（含 BGA）；UART、U-Boot、海思与固件恢复；ESP32、RP2040
系统与网络	Linux、FreeBSD、KVM、Docker、Nginx；路由、防火墙、WireGuard、IPv6
自动化与云	Python、pandas、Bash；Jenkins、GitHub Actions、Ansible；AWS；AI 智能体
语言	中文（母语），英语（日常阅读技术文档）

工作经历

道富信息科技（浙江）有限公司 软件工程与开发（CI/CD 发布支持） 2022.05 – 2025.06

- 支持研发团队使用内部 CI/CD 和自助部署平台发布（GitHub Enterprise、Jenkins、Ansible、AWS）。
- 发布失败时，查清问题出在构建、扫描、审批、发布还是 AWS 部署环节；日志不足时，阅读平台代码继续定位。
- 把根因、复现步骤、负责团队、临时办法和下一步写清楚，研发团队不用再翻原始日志。

杭州复杂美科技有限公司 运维工程师 2020.08 – 2022.03

- 为多家客户在云平台和本地机房交付区块链系统：规划、成本估算、部署和故障排查。
- 维护物理服务器（RAID、系统安装）、KVM、交换机、路由器、多办公点 VPN、Docker 和 Nginx。
- 交付前由外向内逐层检查证书、网络、代理、主机、容器和应用，解决客户环境中的故障。

浙江大华科技有限公司 海外维修工程师 2018.07 – 2019.10

- 诊断并维修海外返修摄像机、NVR、DVR 的硬件和固件故障，包括电源电路和 BGA 芯片。
- 通过 Web 界面或 UART、U-Boot 恢复无法启动的设备；曾仅重刷部分固件救回一台摄像机，未拆闪存。
- 用 Python、pandas 抓取合并 50–100 家国际快递的物流数据，生成时效及异常件报表。

教育背景

长沙学院 机械设计制造及其自动化 · 本科 2014.09 – 2018.06

- 本科期间独立搭建 ROS1 小车（树莓派、二维激光雷达、两轮驱动）；实践 Gazebo PR2 仿真、RViz、代价地图导航和路径规划。
- 8051 单片机、OpenWrt 固件、华为 4G 模块的 Linux 兼容性工作（自行编译内核）；智慧农业自动化项目。