

刘纪霆 Jiting Liu

四川农业大学数学专业本科生 · 预计 2028 年毕业

liujiting616@gmail.com · GitHub · Google Scholar · jitingliu.com

Google Scholar: 106 次引用 (2026 年 9 月)



研究方向

机器人学习与具身智能，重点关注通用机器人策略、空间表征学习与跨本体泛化。

教育经历

四川农业大学

数学专业本科生 · 2024-2028 (预计)

专业排名: 7/180

科研经历

香港大学计算与数据科学学院

科研助理 · Taku Komura 课题组 · 2026

项目: *Data-Driven Cross-Embodiment Action Retargeting for Dexterous Robot Manipulation*

项目背景: 香港大学计算与数据科学学院 *Summer Research Internship Programme 2026* (已完成)。

- 研究跨本体动作重定向，关注在不同机器人本体之间保留任务意图、物体运动与接触结构，并适配具体的执行方式。
- 负责重定向研究，将标准化交互表征转换为面向灵巧操作的可执行机器人行为。

上海交通大学

科研助理 · 赵波老师课题组 · 2025.06-2026.04

研究方向: 具身智能与视觉-语言-动作模型。

代表性成果: Evo-Depth (共一) ; Evo-1 (CVPR 2026) 。

论文与预印本

会议论文

1. Tao Lin, Yilei Zhong, Yuxin Du, Jingjing Zhang, **Jiting Liu**, et al. **Evo-1: Lightweight Vision-Language-Action Model with Preserved Semantic Alignment**. *CVPR 2026*, pp. 13397-13406。

预印本

1. Tao Lin, Yuxin Du, **Jiting Liu**, et al. **Evo-Depth: A Lightweight Depth-Enhanced Vision-Language-Action Model**. arXiv:2605.14950, 2026 (共一，主要负责模型设计与实验)。
2. Yuxin Du, Tao Lin, Zile Zhong, Runting Li, Xiyao Chen, **Jiting Liu**, et al. **Focusable Monocular Depth Estimation**. arXiv:2605.11756, 2026。
3. Tao Lin, Yuxin Du, Yiran Mao, Zewei Ye, Yilei Zhong, Bing Cheng, Yiming Wang, **Jiting Liu**, et al. **LA4VLA: Learning to Act without Seeing via Language-Action Pretraining**. arXiv:2606.27295, 2026。
4. Tao Lin, Gen Li, Yilei Zhong, Yanwen Zou, Yuxin Du, **Jiting Liu**, et al. **Evo-0: Vision-Language-Action Model with Implicit Spatial Understanding**. arXiv:2507.00416, 2025。