

# CEAI 2024

## 中国具身智能大会 The 1<sup>st</sup> China Embodied AI Conference

2024年3月29日-31日 中国·上海  
March 29-31, 2024 Shanghai, China

### 会议手册 Meeting Manual

主办单位：中国人工智能学会

承办单位：中国人工智能学会具身智能专委会(筹) 同济大学

中国科学院计算技术研究所 上海交通大学 中国经济信息社上海总部

协办单位：全球高校人工智能学术联盟

# CEAI 2024 中国具身智能大会

The 1<sup>st</sup> China Embodied AI Conference

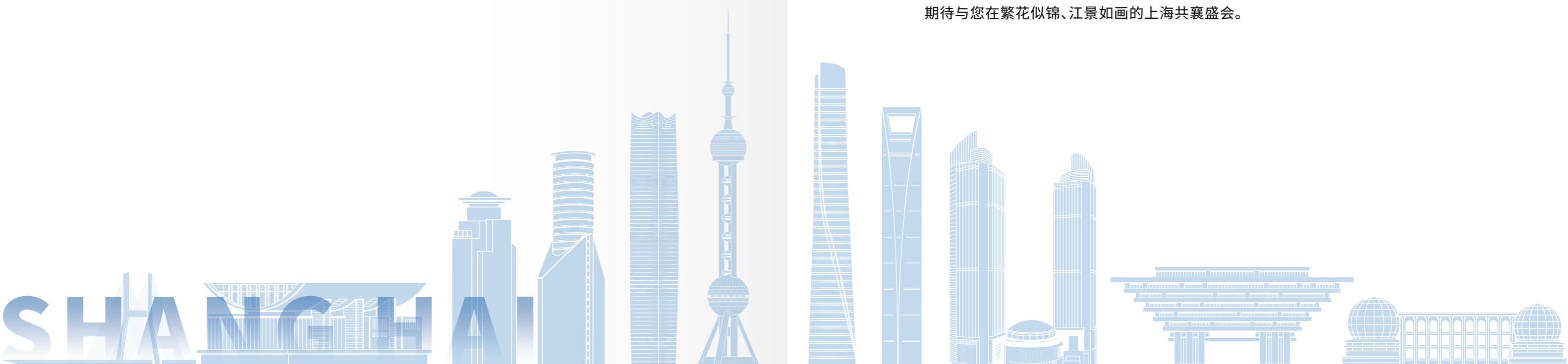
## — 大会简介 —

由中国人工智能学会(CAAI)主办, CAAI 具身智能专委会(筹)、同济大学、中国科学院计算技术研究所、上海交通大学、中国经济信息社上海总部联合承办的中国具身智能大会(CEAI 2024)于2024年3月29日—31日在上海市徐汇区西岸美高梅酒店召开, 大会主题为“具身共生, 智塑未来”。

本次大会为具身智能领域的学术界和产业界提供前沿的技术发展动态、丰富多样的学术交流活动以及全面前瞻的产业技术宣传平台, 以广泛促进学术分享与交流、产业合作与互动, 推动产学研联动发展, 提升我国具身智能技术的研究与应用水平。

大会围绕具身智能和机器人领域的前沿创新与产业发展设立14个专题论坛, 邀请领域知名专家学者担任专题论坛主席, 主题紧扣国家重大需求与时代发展脉搏, 为具身智能领域的专家学者提供一个展示创新成果、展望未来发展的高端学术对话平台, 有效汇聚各方智慧和力量, 为提高具身智能领域的科技创新水平、为实现国家重大战略目标做出积极贡献。

期待与您在繁花似锦、江景如画的上海共襄盛会。



## — 大会指南 —

### 欢迎参加“2024中国具身智能大会”!

为了让您有一个愉快的参会经历,请您阅读以下参会指南:

#### 会议时间

2024年3月29日-31日

#### 会议地点

上海市徐汇区西岸美高梅酒店  
(上海徐汇区云锦路688号)

#### 会议签到

3月30日 07:30-18:00

3月31日 08:00-16:00

上海市徐汇区西岸美高梅酒店  
一层签到处

#### 会议平台



大会官网

直播平台

图片直播

#### 会议用餐

请凭当日餐券就餐

请在完成签到后随身佩戴胸牌,它是您参会的唯一有效证件,请妥善保管,遗失不补。



# 目录 CONTENTS

01	组织架构 Organizational Structure	P04
02	日程一览 Schedule List	P08
03	大会日程 / 嘉宾简介 Conference Agenda / Guest Profile	P10
04	赞助单位/合作单位 Sponsors / Cooperative Unit	P55

## 组织架构

### 大会荣誉主席



**戴琼海**

中国工程院院士  
CAAI理事长  
清华大学教授



**李德毅**

中国工程院院士  
CAAI名誉理事长  
军事科学院研究员

### 大会主席



**蒋昌俊**

中国工程院院士  
CAAI监事长  
同济大学教授



**乔红**

中国科学院院士  
中国科学院自动化  
研究所研究员



**陈熙霖**

中国科学院计算技术  
研究所研究员



**孙富春**

CAAI副理事长  
清华大学教授

## 组织架构

### 大会主旨演讲嘉宾



**刘宏**

中国工程院  
院士



**张建伟**

中国工程院外籍院士  
德国国家工程院院士



**戴建生**

英国皇家工程院院士  
欧洲科学院院士



**张正友**

腾讯首席科学家



**吴易明**

中国科学院西安光学  
精密机械研究所研究员



**虞晶怡**

上海科技大学  
教授



**孙长银**

安徽大学  
教授



**李智军**

同济大学  
教授



**乔宇**

上海人工智能实验室  
教授

### 程序委员会主席



**蒋树强**

中国科学院计算技术  
研究所研究员



**卢策吾**

上海交通大学  
教授

## 组织架构

### 组织委员会主席



**陈广**  
同济大学教授



**蔡盼盼**  
上海交通大学副教授

### 论坛主席



**虞晶怡**  
上海科技大学教授



**刘华平**  
清华大学教授



**黄惠**  
深圳大学教授



**刘懿**  
北京航空航天大学教授

### 宣传主席



**杨易**  
浙江大学教授



**聂礼强**  
哈尔滨工业大学(深圳)教授



**赵君峤**  
同济大学副教授



**李永露**  
上海交通大学助理教授

## 组织架构

### 展示主席



**刘聪**  
科大讯飞副总裁



**付彦伟**  
复旦大学研究员



**宋新航**  
中国科学院计算技术  
研究所副研究员

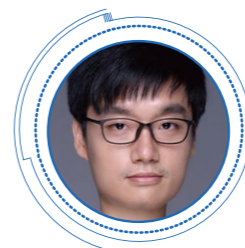


**许华哲**  
清华大学助理教授

### 注册主席



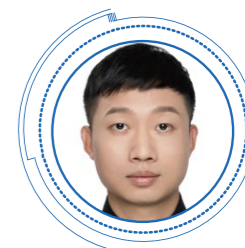
**李冠彬**  
中山大学教授



**王越**  
浙江大学教授



**赵行**  
清华大学助理教授

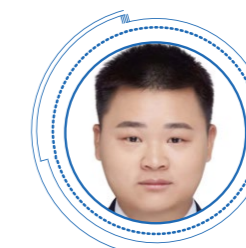


**倪张凯**  
同济大学助理教授

### 财务主席



**张亚英**  
同济大学教授



**黎向阳**  
中国科学院计算技术  
研究所助理研究员

## 日程一览

30日上午

时间	活动	地点
09:00-09:15	领导致辞	上海西岸 美高梅酒店 一层西岸厅
09:15-10:00	主旨演讲报告	
10:00-10:05	上海具身智能产业与创新联盟启动仪式	
10:05-10:10	《徐汇区关于加快推进具身智能产业发展的扶持意见（试行）》发布及解读	
10:10-12:10	主旨演讲报告	

30日午餐

12:10-13:30	自助餐 地点1: 二层多功能厅 地点2: 五十七层水岸餐厅 地点3: 五十九层SKY 59	
-------------	--	--

30日下午

时间	活动	地点
13:30-16:30	大模型与具身智能	一层西岸厅A
13:30-16:30	智能感控协同技术	一层西岸厅C
13:30-15:30	智能系统感知与决策	三层美高梅厅A
13:30-15:30	具身多模态大模型	三层美高梅厅B

茶歇15:30-16:00

16:00-18:20	多模态交互与虚实迁移: 具身智能前沿技术探索	三层美高梅厅A
16:00-18:00	多模态学习与具身智能	三层美高梅厅B

30日晚宴

时间	地点
18:30开始	一层西岸厅
18:30开始	五十七层水岸餐厅

## 日程一览

31日上午

时间	活动	地点
09:00-10:20	主旨演讲报告	一层西岸厅
茶歇10:20-10:40		
10:40-12:00	主旨演讲报告	一层西岸厅

31日午餐

12:00-13:30	自助餐 地点1: 二层多功能厅 地点2: 五十七层水岸餐厅 地点3: 五十九层SKY 59	
-------------	--	--

31日下午

时间	活动	地点
13:30-15:30	真实与虚拟开放世界下的通用具身智能	一层西岸厅A
13:30-15:30	知识和数据双轮驱动的具身智能	一层西岸厅C
13:30-15:30	机器人通用移动与通用操作	三层美高梅厅A
13:30-15:30	具身智能——智能汽车的未来	三层美高梅厅B

茶歇15:30-16:00

16:00-18:05	面向开放环境的智能感知与交互	一层西岸厅A
16:00-18:00	人形机器人的过去、现在与未来	一层西岸厅C
16:00-18:00	具身智能与医疗AI	三层美高梅厅A
16:00-18:00	具身触觉	三层美高梅厅B

3月30日上午

— 大会开幕式 —

📍 上海西岸美高梅酒店一层西岸厅

🕒 09:00-12:10

时间	内容	嘉宾	单位及职务
----	----	----	-------

主持人：陈熙霖

09:00-09:15	致辞	张英	上海市经济和信息化委员会主任
		戴琼海	国务院参事 中国工程院院士 清华大学信息科学技术学院院长、教授 北京信息科学与技术国家研究中心主任 CAAI理事长、CAAI/CAA Fellow
		蒋昌俊	中国工程院院士 CAAI监事长 同济大学教授
09:15-09:30	演讲	吴国政	国家自然科学基金委信息科学部 信息科学二处处长
09:30-10:00	演讲	刘宏	中国工程院院士 哈尔滨工业大学党委常委、副校长 机器人技术与系统国家重点实验室主任
10:00-10:05	发布	上海具身智能产业与创新联盟启动仪式	
10:05-10:10	发布	《徐汇区关于加快推进具身智能产业发展的扶持意见（试行）》发布及解读	

3月30日上午

— 大会开幕式 —

📍 上海西岸美高梅酒店一层西岸厅

🕒 09:00-12:10

时间	主题	嘉宾	单位及职务
----	----	----	-------

主持人：孙富春

10:10-10:40	演讲	张建伟	中国工程院外籍院士 德国国家工程院院士 德国汉堡科学院院士 德国汉堡大学信息科学系教授
10:40-11:10	演讲	戴建生	英国皇家工程院院士 欧洲科学院院士 南方科技大学讲席教授、机器人研究院院长
11:10-11:40	演讲	张正友	腾讯首席科学家 腾讯AI Lab及腾讯Robotics X实验室主任 ACM / IEEE Fellow
11:40-12:10	演讲	吴易明	中国科学院西安光学精密机械研究所 研究员、博导 西安中科光电精密工程有限公司创始人

— | 嘉宾简介 | —



**刘宏**

中国工程院院士，哈尔滨工业大学党委常委、副校长，机器人技术与系统国家重点实验室主任，国家重大人才工程入选者，国家自然科学基金委创新群体负责人

获得“国家技术发明奖二等奖”共四项。长期从事空间机器人基础理论和灵巧操控技术研究，主持研制出我国首台空间机器人，相关成果成功应用于试验七号卫星和天宫二号实验室，为国家空间安全和在轨服务作出了突出贡献。



**张建伟**

中国工程院外籍院士，德国国家工程院院士，德国汉堡科学院院士，德国汉堡大学信息学科学系教授、多模态智能机器人系统研究所所长，清华大学杰出访问教授

世界著名的机器人专家，从事及领导智能系统的感知、学习和规划、多传感信息处理与融合、跨模态信息表达、机器人操作系统、多模态人机交互等方向的研究，为工业4.0、未来出行、康复医疗、家庭助老服务等应用领域提供强人工智能的理论框架与计算模型。



**戴建生**

英国皇家工程院院士、欧洲科学院院士、南方科技大学机器人研究院院长

主要从事机构与机器人运动设计理论研究，变胞机构与可重构机构研究、各类机器人以及制造工程研究与应用。在旋量理论李群李代数等学术研究中取得重要理论突破，开辟了可重构机构与可重构机器人领域，是IEEE、ASME双Fellow。2015年获“DED机构学与机器人学终身成就奖”，2020年获“ASME机械设计终身成就奖”。



**张正友**

腾讯首席科学家，腾讯AI Lab及腾讯Robotics X实验室主任，ACM / IEEE Fellow

世界著名的计算机视觉、多媒体技术和机器人专家，在立体视觉、运动分析、摄像机标定、机器人导航、沉浸式远程交互等方面均有开创性贡献，在国际顶尖会议和杂志上发表论文300余篇，论文引用次数超7万次，H-index 超105、专利超250多项。



**吴易明**

中国科学院西安光学精密机械研究所研究员、博导，西安中科光电精密工程有限公司创始人

主要从事光电测量及视觉智能研究，采用现代数学方法实现了任意立体对象视觉信息表征，解决了小样本条件下的精准识别问题。2021年提出“具身智能是智能科学发展的新范式”，实现了统一智能方法在“核、星、月、舰、机、兵”多领域的应用落地和智能机器人产品批量销售。曾获国家科技进步特等奖1项（集体奖）、省部级科技奖励3项。

3月31日上午

— 大会主旨演讲报告 —

时间	内容	嘉宾	单位及职务
主持人：蒋树强			
09:00-09:40	演讲	虞晶怡	上海科技大学校副教务长 信息学院执行院长、教授
09:40-10:20	演讲	孙长银	安徽大学党委常委、副校长 未来学院院长兼人工智能学院院长 国家杰青
茶歇 10:20-10:40			
10:40-11:20	演讲	李智军	同济大学机械与能源工程学院院长 国家杰青 IEEE Fellow
11:20-12:00	演讲	乔宇	上海人工智能实验室主任助理、教授 中科院深圳先进技术研究院研究员



## 嘉宾简介



### 虞晶怡

上海科技大学校副教务长、信息学院执行院长、教授，OSA Fellow，IEEE Fellow，ACM杰出科学家，智能感知与人机协同教育部重点实验室主任

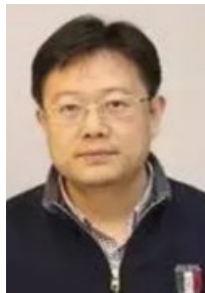
于2000年获美国加州理工学院(Caltech)双学士学位，2005年获美国麻省理工学院(MIT)博士学位。现任上海科技大学副教务长、信息科学与技术学院教授、执行院长。长期从事计算机视觉、计算成像、计算机图形学、生物信息学等领域的研究工作，并获得美国自然科学基金NSF Career Award。在智能光场研究上，拥有十余项国际PCT专利，已广泛应用于智慧城市、数字人、人机交互等场景。同时担任IEEE TPAMI、IEEE TIP等多个顶级期刊编委和多个国际人工智能会议(ICCP 2016、ICPR 2020、WACV 2021、CVPR 2021、ICCV 2025)的程序主席。是达沃斯世界经济论坛(WEF)“全球议程理事会”理事，并担任其Metaverse方向的Curator。



### 孙长银

安徽大学党委常委、副校长、未来学院院长兼人工智能学院院长

2019年获批“自主无人系统协同控制理论及应用”国家创新群体项目学术带头人和“人在回路的混合增强智能”科技部“人工智能专项”重大项目首席科学家，国家自然科学基金委信息三处(含人工智能与自动化学科)十四五规划和中长期规划项目负责人，曾获2013年国家自然科学二等奖、2007年教育部自然科学一等奖、2020年教育部自然科学一等奖各1次，“庆祝中华人民共和国成立70周年”纪念章。



### 李智军

同济大学机械与能源工程学院院长，IEEE Fellow，国家杰青

主要从事可穿戴机器人和生机电系统理论及应用研究，在本领域重要学术期刊发表论文300余篇，其中IEEE汇刊论文100余篇，第一作者出版英文专著3部，20余篇高影响力论文，谷歌学术引用1.8万余次，H指数79。获得发明专利授权20余项。主持国家、省部级重大、重点项目20余项。入选2019-2023全球高被引科学家(Highly Cited Researcher)，IEEE机器人与自动化学会杰出讲师(Distinguished Lecturer, 2018)，国家高层次人才(2017)，中国自动化学会青年科学家奖(2017)，国家杰出青年基金(2016)，国家创新人才推进计划(2016)，入选2014-2023年Elsevier高被引学者，教育部新世纪人才(2012)等。近5年获教育部自然科学一等奖等省部级奖励5次，获得IEEE TNNLS杰出论文奖和IEEE TMECH最佳论文提名奖等国际学术奖励9次。目前担任两个IEEE技术委员会主席，担任七个IEEE期刊副主编。



### 乔宇

上海人工智能实验室教授，中科院深圳先进技术研究院研究员

从事计算机视觉与深度学习领域研究，领导研发了国内首个广泛覆盖多种视觉任务的通用大模型“书生”，标杆任务性能国际领先。发表学术论文300余篇，累计被引四万四千余次，H-index为81。以第一完成人获广东省技术发明一等奖、中国人工智能学会吴文俊人工智能科技进步二等奖等，获中科院卢嘉锡青年人才奖。获人工智能旗舰会议AAAI 2021杰出论文奖、世界人工智能大会青年论文奖(通信作者)等。入选国家级人才计划、科技部中青年科技创新领军人才、上海市优秀学术带头人、中科院百人计划等。

3月30日

专题论坛

## 上海人工智能实验室专场——大模型与具身智能专题论坛

论坛主办单位：上海人工智能实验室

上海西岸美高梅酒店一层西岸厅A

13:30-16:30

时间	主题	嘉宾	单位及职务
----	----	----	-------

论坛主席：李学龙 中国电信、CTO/首席科学家

赵斌 西北工业大学副教授、上海人工智能实验室双聘青年科学家

主持人：赵斌 西北工业大学副教授、上海人工智能实验室双聘青年科学家

13:30-13:50	从通用感知模型到通用具身模型	代季峰	清华大学 副教授
13:50-14:10	人工智能软硬件一体化研究	赵斌	西北工业大学 副教授
14:10-14:30	迈向开放世界泛化视觉感知	仇尚航	北京大学 研究员
14:30-14:50	人形机器人及其核心组件发展趋势	王春雷	中电科机器人有限公司 机器人中心 主任
14:50-15:10	面向具身交互的视觉表征学习	李弘扬	上海人工智能实验室 青年科学家
15:10-15:30	OpenPaL：一种具备环境自适应能力的具身智能框架	翟少鹏	上海人工智能实验室 青年研究员
15:30-15:50	OpenRobotLab 浦器团队最新进展	庞江淼	上海人工智能实验室 青年
15:50-16:10	具身智能大模型与机器人行为生成	穆尧	香港大学在读博士
16:10-16:30	大模型驱动具身智能的机遇与挑战	代季峰 仇尚航 李弘扬 翟少鹏 庞江淼 王栋 白辰甲	

——| 嘉宾简介 |——



**李学龙**

中国电信CTO、首席科学家

-----论坛主席

国家杰青、国家 QR、国家重点研发计划首席科学家。AAAI/ACM/IEEE Fellow, AAAI 执委(大陆首位)。



**赵斌**

西北工业大学副教授、上海人工智能实验室双聘青年科学家

-----论坛主席/主持人

长期从事人工智能软硬件一体化研究，包括前端探测设备、视觉感知方法和智能移动平台，以推动人工智能技术的应用落地。以第一作者或通信作者发表SCI TOP期刊和CCF A类会议论文30余篇，包括TPAMI/TIP/Optics Express/Optics Letters/CVPR/ICCV/等，申请/获批国家发明专利10余项。获中国科协青年人才托举工程，中国航空学会科技进步一等奖，中国光学工程学会优博，陕西省优博。相关成果应用于航天五院、兵器工业等单位的国家航天和国防项目中，公开技术被The SUN、Asia Times、人民日报、新华网等国内外媒体报道。



**代季峰**

清华大学电子工程系副教授、上海人工智能实验室双聘领军科学家

-----报告嘉宾

主要研究领域为多模态基础模型和视觉基础模型。在 2009 年和 2014 年于清华大学自动化系分别获得工学学士和博士学位，博士导师周杰教授。2014 年至 2019 年在微软亚洲研究院视觉组工作，担任首席研究员、研究经理。2019 年至 2022 年在商汤科技研究院工作，担任执行研究总监，二级部门长。2022 年 7 月全职加入清华大学电子工程系。他在相关领域发表国际期刊、会议文章 50 余篇，论文总引用 3 万余次。以可变形卷积为代表的多篇论文成为物体识别领域里程碑式的成果，被选入深度学习权威框架 PyTorch 成为标准算子。连续两年获得物体识别领域权威的 COCO 比赛冠军，之后历届冠军系统也使用了其提出的算法。提出的算法获得自动驾驶感知领域权威的 Waymo 2022 竞赛冠军，获得 CVPR 2023 最佳论文奖。是视觉领域顶刊 IJCV 的编委，和视觉领域顶会 NeurIPS, ICCV, CVPR, ECCV, ICLR 的领域主席, ICCV 2019 的宣传主席。



**仇尚航**

北京大学计算机学院研究员

-----报告嘉宾

北京大学计算机学院研究员、博士生导师、博雅青年学者。从事开放环境泛化机器学习研究，取得了一系列重要研究成果，在人工智能顶级期刊和会议上发表论文 80 余篇，谷歌引用近 8300 次。荣获世界人工智能峰会 AAAI 最佳论文奖，位列世界最大学术源代码仓库 Trending Research 第一位。于 Springer Nature 出版《Deep Reinforcement Learning》，至今电子版全球下载量十八万次，入选中国作者年度高影响力研究精选。博士毕业于卡内基梅隆大学，曾于 UC Berkeley 任博士后。入选美国“EECS Rising Star”“全球 AI 华人女性青年学者榜”“中国科协青年百人会”。曾获得 CCF- 百度松果基金、CCF- 滴滴盖亚青年学者基金、国际人脑多模态计算模型响应预测竞赛第一名, ICCV 持续泛化学习竞赛第一名。多次在国际顶级会议 NeurIPS、ICML 上组织 Workshop, 担任 AAAI 2022&2023 高级程序委员。

——| 嘉宾简介 |——

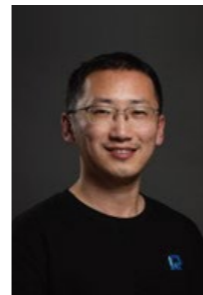


**王春雷**

中电科机器人有限公司机器人中心主任、高级工程师

-----报告嘉宾

工学博士，高级工程师。长期致力于机器人整机系统开发、机器人仿生动力学分析和运动控制算法研究工作。先后主持各部委、上海市、集团公司科研任务 20 余项，攻克了特种机器人基础共性技术和相关核心技术，开发了四足机器人、外骨骼机器人和人形机器人及电动关节组件产品，形成了在应急救援、电力巡检、军事国防等领域的高端供给。主持 / 参与了上海市特种机器人创新中心、上海智能特种机器人工程技术研究中心和中电科特种机器人重点实验室建设和科研工作。布局发明专利 30 余项，发表论文 20 余篇。



**李弘扬**

上海人工智能实验室双聘青年科学家

-----报告嘉宾

2019年在香港中文大学获得博士学位，并在工业界从事多年辅助驾驶研究工作。2021年在上海人工智能实验室组建浦驾 OpenDriveLab 团队。提出的鸟瞰图感知工作 BEVFormer，在 2022 年获得了百强人工智能论文奖，并在 CES 2024 大会上获得了 Nvidia CEO 黄仁勋和 Mobile Eye CEO Shashua 教授的认可。主导的端到端自动驾驶项目 UniAD 获得 IEEE CVPR 2023 最佳论文奖。UniAD 在工业界和学术界都产生了巨大的影响，包括特斯拉近期推出的 FSD V12。是 NeurIPS 2023 的 Notable Area Chair, IEEE 的高级成员。



**庞江淼**

上海人工智能实验室青年科学家

-----报告嘉宾

上海人工智能实验室 OpenRobotLab 浦器团队负责人，研究方向为多模态感知、机器人学习、具身智能，目标构建一体可泛化的具身通用人工智能系统。在 TPAMI、IJCV、CVPR、CoRL 等计算机视觉与机器人学习领域顶级期刊与会议发表论文 30 余篇，谷歌学术被引 8700 余次。OpenMMLab 视觉感知系列开源平台 MMDetection、MMTracking、MMDetection3D 的作者，GitHub 累计星标 35000 余次，被产学研广泛使用。曾获得 2018 年与 2019 年 MS COCO 目标检测挑战赛冠军，CVPR 2023 最有影响力论文，世界前 2% 科学家等荣誉称号。



**翟少鹏**

上海人工智能实验室青年研究员

-----报告嘉宾

2020 年博士毕业于上海交通大学，曾在网易担任人工智能研究员，现在上海人工智能实验室决策智能团队担任青年研究员。领导团队致力于具身智能与强化学习的研究，专注于结合大视觉语言模型 (VLM)、强化学习等技术，推进具身智能在虚拟环境中的实现，使通用决策模型具备强大的环境及领域自适应能力。开发的 openPaL 框架首次在实时多人竞技环境中实现了可交互的开放任务智能体。

## ——| 嘉宾简介 |——



### 穆 尧

香港大学在读博士生

-----报告嘉宾

师从罗平教授，共在 NeurIPS, ICML, ICLR, CVPR 等顶会顶刊发表论文 16 篇，累计发表文章 30 余篇，曾获 ICCAS2020 大会最优学生论文奖，IEEE IV2021 最优学生论文提名奖等多项学术奖励，于 2021 年在清华大学取得硕士学位，荣获香港博士政府奖学金，香港大学校长奖学金，国家奖学金，清华大学优秀硕士毕业生，清华大学优秀硕士论文奖等荣誉称号。研究方向为具身智能、强化学习、机器人控制和自动驾驶。



### 王 栋

上海人工智能实验室青年研究员

-----报告嘉宾

现领导团队致力于大模型 + 具身智能的研究，目标通过视觉语言大模型 (VLM)、Human in the loop 技能学习等技术，使具身机器人具备强大的环境理解、人机交互及快速技能学习的能力，推进具身机器人在现实环境中的实际应用和部署。主导研发了大模型驱动异构机器人任务规划、可泛化机械臂操作的具身智能算法框架，研究成果在 CVPR、ICCV、CoRL、ICRA 等计算机视觉与机器人学习领域顶级期刊与会议发表论文 20 余篇。



### 白辰甲

上海人工智能实验室青年研究员

-----报告嘉宾

博士毕业于哈尔滨工业大学，曾在加拿大多伦多大学联合培养。研究方向包括深度强化学习、决策大模型、具身智能等。在包括 AI Journal、TPAMI、NeurIPS、ICML、ICLR 的高水平学术会议和期刊上发表论文 20 余篇，出版《强化学习：前沿算法与应用》专著一部。主持国家自然科学基金青年项目，入选上海市青年科技英才扬帆计划，并担任多个国际顶级会议和期刊的程序委员会委员和审稿人。

3月30日

专题论坛

## 智能感控协同技术专题论坛

论坛主办单位：浙江大学

📍 上海西岸美高梅酒店一层西岸厅C

🕒 13:30-16:30

时间	主题	嘉宾	单位及职务
<b>论坛主席：</b> 熊 蓉 浙江大学求是特聘教授 王 硕 中国科学院自动化研究所多模态人工智能系统全国重点实验室研究员			
<b>主持人：</b> 熊 蓉 浙江大学求是特聘教授 王 硕 中国科学院自动化研究所多模态人工智能系统全国重点实验室研究员			
13:30-14:00	机器人具身智能感知及技能泛化	丛 杨	华南理工大学 教授
14:00-14:30	面向柔性物体的机器人灵巧操作方法	李 翔	清华大学 副教授
14:30-15:00	GelStereo视触觉传感技术研究	崔少伟	中国科学院自动化研究所 助理研究员
15:00-15:30	基于视觉的机器人定位导航	王贺升	上海交通大学 教授
15:30-16:00	面向移动机器人的RGB-X场景解析	范 睿	同济大学 教授
16:00-16:30	通用具身导航技术研究	王 越	浙江大学 教授

## ——| 嘉宾简介 |——



### 熊蓉

浙江大学求是特聘教授

-----论坛主席/主持人

自动化学会会士、国家重点研发计划智能机器人重点专项专家组成员、五一巾帼奖章获得者。主持科技创新 2030 新一代人工智能重大项目、自然科学基金联合基金重点项目等，在腿足机器人鲁棒平衡控制、移动机器人鲁棒定位导航、操作机器人高精高效技能作业等方面取得重要突破，研制了乒乓球对打人形机器人、室内外快速稳定行走人形机器人等。技术推广应用于工业、特种、航天等领域，培育了电力巡检机器人、智能物流机器人等新产品，获浙江省科学技术奖一等奖、国家教学成果奖二等奖等。



### 王硕

中国科学院自动化研究所研究员

-----论坛主席/主持人

中国科学院自动化研究所多模态人工智能系统全国重点实验室研究员、博导；中国科学院大学人工智能学院首席教授；任国家制造强国建设战略咨询委员会委员，十三五、十四五国家重点研发计划“智能机器人”重点专项专家；国际标准化组织 ISO/TC 299 专家；中国机电一体化技术应用协会常务理事。主要从事机器人操作技能学习、水下仿生机器人等研究。主持科技创新 2030 重大项目、自然科学基金联合基金重点项目、国家 863 计划项目等多项。获得国家自然科学二等奖 1 项，北京市科学技术奖一等奖 1 项，中国自动化学会一等奖 2 项，省部级二等奖 4 项；合著图书 4 本，发表 SCI/EI 学术论文 100 余篇，获授权国家发明专利 40 余项，软件著作权登记 10 余项；主持制定机器人国家标准 2 项。

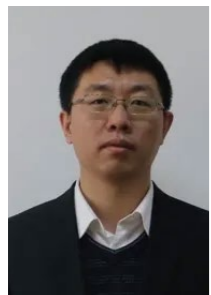


### 王贺升

上海交通大学教授

-----报告嘉宾

上海交通大学特聘教授，电子信息与电气工程学院副院长，国家杰出青年基金获得者。担任自动化学会复合智能专委会副主任。现 / 曾担任国际期刊 TRO, TMECH, TASE, RAL, IJHR, RIA 的编委，IEEE/ASME Transactions on Mechatronics 的高级编辑 (Senior Editor), Advanced Intelligent Systems 的顾问编委。IEEE 机器人及自动化学会会议编委会的编辑 (Editor)。作为项目负责人，主持包括国家自然科学基金杰出青年基金、优秀青年基金、联合基金重点等多个项目。获得上海市青年科技启明星，上海市曙光计划等。曾担任 ROBIO2014 和 AIM2019 的大会程序主席，RCAR2016 和 ROBIO2022 的大会主席。将担任机器人顶会 IROS 2025 的大会主席。



### 丛杨

华南理工大学教授

-----报告嘉宾

华南理工大学自动化学院教授，国家杰青，博士生导师。担任机器人国家重点实验室主任助理、辽宁省机器智能重点实验室主任。主要从事机器人视觉、机器学习、医学影像分析、大数据处理、机器人伺服等研究。担任中国图象图形学会理事，中国自动化学会青年工作委员会副主任等职务。先后主持国家重点研发计划项目、国家自然科学基金仪器专项、杰青等项目多项。获得辽宁省自然科学一等奖、中国自动化学会自然科学奖一等奖、中国自动化学会青年科学家奖、辽宁省青年科技奖、辽宁省自然科学成果特等奖、中国科学院青年创新促进会优秀会员等奖项。目前已在国内外期刊和会议上发表 80 余篇论文，担任 IEEE Trans、《自动化学报》等国内外知名期刊的编委。



### 范睿

同济大学教授

-----报告嘉宾

同济大学人工智能教研室主任、博士生导师。国家级高层次人才，上海市“海外高层次人才”，上海市特聘专家，IEEE Senior Member，九三学社中央科技委青年小组成员。先后入选斯坦福大学全球前 2% 顶尖科学家榜单 (2022、2023)、福布斯中国青年海归菁英 100 人榜单 (2023)、小米青年学者 (2023)。2015 年 7 月获哈尔滨工业大学工学学士学位；同年 9 月赴英国布里斯托大学直博，主攻实时双目立体视觉及其车载应用，2018 年 6 月通过博士毕业答辩。2018 年 7 月加入香港科技大学机器人研究所开展博士后研究工作，参与香港地区首辆无人车的研发；2020 年 2 月加入美国加州大学圣地亚哥分校，任博士后研究员，主攻机器人环境感知与医学影像分析；2021 年 10 月全职回国，加入同济大学电子与信息工程学院、上海自主智能无人系统科学中心，任研究员、博士生导师，2022 年 12 月任教授。范睿主攻机器人视觉环境感知，多项工作在无人驾驶领域最具影响力之一的算法评测榜单 KITTI 上名列前茅。累计发表学术论文 100 余篇，包括 TIP、ECCV、CoRL、ICRA、IROS 等国际计算机视觉、机器人顶刊、顶会论文。代表论著详见课题组公众号 (mias-group)。

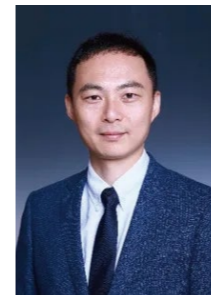


### 王越

浙江大学教授

-----论坛主席/主持人

浙江大学控制科学与工程学院教授。近五年来以通讯作者发表 Nature Communications、IJRR、TPAMI、TRO、IJCV 等期刊论文 30 多篇，发表 RSS、CoRL、ICRA 等领域顶会 30 多篇，入选斯坦福大学全球前 2% 顶尖科学家榜单 (2023)，获 IROS 最佳论文奖提名，及其他最佳论文 / 提名 5 次。担任期刊 IEEE Robotics and Automation Letters 编委、期刊 Frontiers in Robotics and AI、Electronics 邀请编委、ICRA/IROS 编委等。获中国发明协会创业创新奖二等奖 (排名 1) 等。主持科技部重点研发计划课题、国家自然科学基金项目等项目，与华为、阿里、中核、航天等企业和研究机构长期合作。



### 李翔

上海交通大学教授

-----报告嘉宾

博士生导师，入选 2019 年国家海外高层次人才计划青年项目，长期从事多智能体、机器人智能操作、人机交互方向的研究。近年来主持香港创新科技署项目、香港研究资助局项目、深圳科创委基础研究重点项目、国家自然科学基金项目 (青年、面上、联合重点)、科技创新 2030-“脑科学与类脑研究”重大项目课题。已出版一本由 Springer 发行的专著，共发表机器人领域高水平期刊与会议论文 100 余篇，包括：IJRR、TRO、Automatica、TAC、ICRA、IROS 等。获得 2017 IROS“最佳应用论文入围奖” (排名第一)，担任《IEEE Robotics and Automation Letters》、《IEEE Robotics & Automation Magazine》、《IEEE Transactions on Automation Science and Engineering》、机器人旗舰会议 ICRA 的编委，受邀在国际会议 2019 ICIRA、2020 中国人工智能与机器人开发者大会、2020 和 2023 中国自动化大会作主题报告。



### 崔少伟

中国科学院自动化研究所助理研究员

-----报告嘉宾

主要从事机器人触觉感知与灵巧操作方向研究，主持国家重点研发子课题、国家自然科学基金青年科学基金项目、中国科学院特别研究助理人才计划、北京市自然科学基金 - 小米创新联合基金课题 (实际负责) 等多项国家级、省部级项目。以第一作者或通信作者在 IEEE Trans 系列汇刊、RAL/ICRA/IROS/IFAC 等国际权威期刊和学术会议发表和录用 SCI/EI 检索论文 15 篇，担任中国人工智能学会智能机器人专委会委员，曾获中国科学院院长优秀奖、IEEE ICMA Best Paper Award in Mechatronics、国家基金委水下机器人目标抓取大赛一等奖等荣誉。

3月30日

专题论坛

## 智能系统感知与决策专题论坛

论坛主办单位：同济大学、深圳大学

上海西岸美高梅酒店三层美高梅厅A

13:30-15:30

时间	主题	嘉宾	单位及职务
<b>论坛主席：</b> 康宇 中国科学技术大学教授、博导、国家杰青 李坚强 深圳大学教授、博导、国家杰青			
<b>主持人：</b> 康宇 中国科学技术大学教授、博导、国家杰青 李坚强 深圳大学教授、博导、国家杰青			
13:30-14:00	面向空间非合作目的自主感知方法研究	胡庆雷	北京航空航天大学 教授
14:00-14:30	人类视觉驱动的辅助机器人系统	黄剑	华中科技大学 教授
14:30-15:00	智能驾驶系统与大模型安全	沈超	西安交通大学 教授
15:00-15:30	空间智能控制技术研究思考	张聪	中国航天科技集团五院502所

## 嘉宾简介



### 康宇

中国科学技术大学教授

论坛主席/主持人

现任中国科学技术大学先进技术研究院执行院长，信息与智能学部副部长，合肥综合性国家科学中心人工智能研究院副院长，教授、博士生导师。国家“万人计划”科技创新领军人才、国家杰出青年科学基金获得者。获得中国专利优秀奖、中国科协求是杰出青年成果转化奖、安徽省技术发明奖一等奖、中国自动化学会科学技术进步一等奖、环境部科学技术一等奖等多个省部级成果奖励。主要研究方向包括人工智能、网络化系统、系统建模与控制 and 城市机动车尾气遥感监测技术等，在国内外高水平学术期刊和顶级会议发表学术论文 100 余篇，获授权发明专利 50 余项。



### 李坚强

深圳大学教授

论坛主席/主持人

教授，博士生导师，国家杰出青年基金获得者，国家重点研发计划项目首席科学家，入选国家级青年人才，广东省杰出青年基金获得者，深圳大学大数据系统计算技术国家工程实验室执行主任，深圳大学计算机与软件学院副院长，广东省大数据分析处理工程技术研究中心主任，广东省人工智能教学团队负责人。围绕机器人、人工智能、智能医疗展开研究，主持国家重点研发计划项目 1 项，国家基金重点项目 1 项，面上 2 项，青年 1 项，发表论文 200 余篇，sci 论文 150 余篇，中科院一区 70 篇，Science 子刊 1 篇，IEEE 汇刊 53 篇，13 篇高被引，3 篇热点论文。专利授权中兴等公司，荣获第九届吴文俊人工智能科技进步一等奖（第一完成人），广东省科技进步二等奖（第一完成人），中国自动化学会科技进步一等奖（第二完成人），荣获国家教学成果二等奖 1 次，4 次荣获广东省教学成果一等奖，创建深圳大学腾讯云人工智能学院，获批教育部首批国家现代产业学院。担任 IEEE 会刊等 8 个期刊编委，连续 3 年入选斯坦福大学评选全球顶尖科学家榜单。

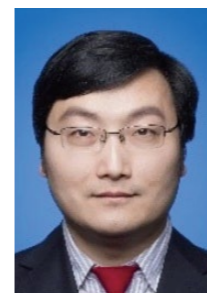


### 胡庆雷

北京航空航天大学教授、教育部“长江学者”特聘教授

报告嘉宾

北航教授、博士生导师，教育部“长江学者”特聘教授。主要从事飞行器导航、制导与控制、空间光机跟踪控制等研究工作，先后承担国家自然科学基金重大项目、科技部重大专项课题、装备预研重点项目、国防基础重点项目等 10 余项，在 AIAA 系列期刊、IEEE 汇刊上发表学术论文 100 余篇，出版英文专著 5 部，授权国家发明专利 50 余项，获国家技术发明二等奖、国防技术发明一等奖、北京市技术发明一等奖等多项奖励。担任国际 SCI 期刊 Aerospace Science and Technology 编委。



### 黄剑

华中科技大学教授、国家级领军人才计划入选者

报告嘉宾

华中科技大学二级教授、博士生导师，担任人工智能与自动化学院智能科学与技术系主任、类脑智能系统湖北省重点实验室主任，入选国家“万人计划”科技创新领军人才、教育部“新世纪优秀人才支持计划”，获湖北省自然科学基金杰出青年基金项目资助。担任 IEEE CIS 武汉支会主席，武汉自动化学会副理事长、中国人工智能学会智能机器人专业委员会副主任。曾任日本名古屋大学客座教授、法国巴黎第十二大学访问教授和日本学术振兴会资助的 JSPS Fellow。主持国家重点研发计划项目、国家自然科学基金重点项目、科技部国际合作重点专项、科技支撑计划子课题、湖北省技术创新重大专项等国家级、省部级重要科研项目二十余项。发表 SCI 期刊论文 120 余篇，获 30 余件国家发明专利、1 件美国发明专利和 1 件日本发明专利授权。研究成果获省部级科学技术奖特等奖 1 项（排名第 1）、一等奖 3 项和日内瓦国际发明展金奖银奖各 1 项。担任 IEEE Transactions on Fuzzy Systems 和 IEEE Transactions on Automation Science and Engineering 等国际知名期刊编委。

## 嘉宾简介



### 沈超

西安交通大学教授、教育部长江学者特聘教授

-----报告嘉宾

西安交通大学二级教授，高层次人才办公室副主任，教育部长江学者特聘教授，教育部创新团队负责人，国家重点研发计划首席科学家，国防基础加强计划首席科学家，阿里巴巴达摩院青橙奖、霍英东青年教师一等奖、麻省理工 MIT-TR35 China、国家优秀青年科学基金、IEEE SMC Early Career Award 获得者。主要从事智能系统安全与控制的研究工作，发表学术刊物 180 余篇，获学术期刊 / 会议最佳论文奖 9 次。获得陕西省自然科学一等奖、中国自动化学会自然科学一等奖等 4 项，主持国家重点研发计划、国防基础加强计划、国家自然科学基金重点项目、国家自然科学基金国际（地区）合作项目、企业横向等项目 30 余项，制定国际 / 行业 / 团体标准 5 项。担任 IEEE TDSC、TCYB 汇刊等 10 余个国际期刊副编辑、IEEE Xi'an Section SMC&CS 主席、ACM SIGSAC China 副主席、中国人工智能学会组织工委副主任等。



### 张聪

中国航天科技集团五院502所系统创新中心主任

-----报告嘉宾

工学博士，研究员，硕士生导师，航天科技集团五院502所系统创新中心主任。国家高层次人才特殊支持计划青年拔尖人才，国防领域智能专家，航天科技集团科技委专业组成员，指控学会航天指挥控制专委会委员。研究方向包括空间飞行器智能控制系统、智能感知识别技术、多飞行器智能协同技术等，作为主任设计师完成了多个重要型号控制系统的研制任务。先后主持或参与国防领域重点项目、国家自然科学基金项目等近20项。发表学术论文33篇，申请发明专利43项。获得北京市技术发明奖一等奖、北京青年五四奖章、北京市“聚奉献——2020京华大地上的青年杰出工程师”、航天科技集团航天创新奖等奖励和荣誉。

3月30日

专题论坛

## 具身多模态大模型专题论坛

论坛主办单位：北京大学前沿计算研究中心

📍 上海西岸美高梅酒店三层美高梅厅B

🕒 13:30-15:30

时间	主题	嘉宾	单位及职务
----	----	----	-------

**论坛主席：王 鹤** 北京大学助理教授、北京智源具身智能中心主任、银河通用机器人创始人

**主持人：王 鹤** 北京大学助理教授、博士生导师

13:30-13:50	从GPT-4V到端到端：探索开放指令具身操作和导航	王 鹤	北京大学助理教授、博士生导师
13:50-14:00	让机器人更通用：从交互到操作	孔 涛	字节跳动 研究员
14:10-14:30	多模态大模型驱动下的开放世界具身感知与交互	弋 力	清华大学助理教授、博士生导师
14:40-14:50	三维世界中的通用具身智能体	黄思远	北京通用人工智能研究院 研究科学家
14:50-15:30	自由讨论		

## 嘉宾简介



### 王鹤

北京大学助理教授、北京智源具身智能中心主任

-----论坛主席/主持人

北京大学前沿计算研究中心(CFCS)助理教授、博士生导师,银河通用机器人联合创始人。在北大,创立并领导了具身感知与交互实验室(EPIC Lab),实验室立足三维视觉感知与机器人学,重点关注具身机器人在三维复杂环境中的感知和交互问题,研究目标是以可扩增地方式发展高泛化性的机器人视觉和控制系统。在北京智源人工智能研究院,担任具身智能研究中心主任。他已在计算机视觉、机器人学和人工智能的顶级会议和期刊(CVPR/ICCV/ECCV/TRO/RAL/ICRA/NeurIPS/ICLR/AAAI等)上发表40篇工作,其论文获得ICCV2023最佳论文候选,2022年世界人工智能大会青年优秀论文(WAICYOP)奖,ICRA2023最佳操纵论文候选,Eurographics 2019最佳论文提名奖,其带领的团队获得ICLR 2021可泛化机器人物体操纵挑战赛ManiSkill无额外标注赛道冠军。担任CVPR2022和WACV2022的领域主席,Image and Vision Computing的副主编和诸多顶会的审稿人、程序委员。由其联合创立的北京银河通用机器人有限公司融资近6亿人民币,市场估值达18亿人民币。加入北京大学之前,于2021年从斯坦福大学获得博士学位,师从美国三院院士Leonidas J. Guibas教授,于2014年从清华大学获得学士学位。



### 孔涛

字节跳动研究员、机器人研究负责人

-----报告嘉宾

致力于研发和孵化下一代智能机器人技术。博士毕业于清华大学计算机系,在机器人和人工智能领域顶会发表论文40余篇,获得超过1万次谷歌引用。获得2023年中国自动化学会自然科学一等奖,2022年Habitat国际机器人主动导航竞赛冠军,2016年IROS机器人抓取操作大赛冠军,中国人工智能学会优博提名奖等荣誉。入选斯坦福大学“全球前2%顶尖科学家”,CCF智能机器人专委会常委,是NeurIPS 2023等会议的领域主席。

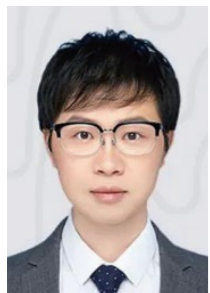


### 弋力

字节跳动研究员、机器人研究负责人

-----报告嘉宾

现任清华大学交叉信息研究院助理教授。在斯坦福大学取得博士学位,导师为Leonidas J. Guibas教授,毕业后在谷歌研究院任研究科学家。他近期的研究兴趣涵盖三维视觉和具身人工智能,研究目标是使智能机器人具备理解三维世界并与之互动的能力。在计算机视觉、计算机图形学以及机器学习领域的顶级会议发表论文60余篇,并担任CVPR 2022-2024、IJCAI 2023、NeurIPS 2023领域主席。工作在领域内得到广泛关注,引用数20000+,代表作品包括ShapeNet Part,光谱图CNN,PointNet++等。



### 黄思远

BIGAI研究科学家、通用视觉实验室负责人

-----报告嘉宾

于加州大学洛杉矶分校(UCLA)统计系获得博士学位,导师是朱松纯教授。研究旨在构建一个能够理解和与三维环境交互的类人通用智能体。为实现这一目标,在以下方向做出了贡献:(1)开发可泛化的视觉表征以用于三维重建和语义落地,(2)建模并模仿人类与三维世界的复杂交互,(3)构建擅长与三维世界和人类交互的具身智能体。研究发表于四十余篇会议及期刊论文,并曾获得ICML Workshop最佳论文。近期致力于开发能理解三维物理世界的具身智能体和视觉机器人。

3月30日

专题论坛

## 多模态交互与虚实迁移:具身智能前沿技术探索专题论坛

论坛主办单位:鹏城实验室,中山大学

上海西岸美高梅酒店三层美高梅厅A

16:00-18:20

时间	主题	嘉宾	单位及职务
<b>论坛主席: 林 惊</b> 鹏城实验室多智能体与具身智能研究所所长,中山大学计算机学院教授,国家杰青			
<b>主持人: 林 惊</b> 鹏城实验室多智能体与具身智能研究所所长,中山大学计算机学院教授,国家杰青			
16:00-16:30	3D RGBD目标跟踪与指代式视频目标分割	郑 锋	南方科技大学 副教授
16:30-17:00	面向通用具身导航的高效数据生成与构建	梁小丹	中山大学 副教授
17:00-17:30	Sim2Real机器人跑酷学习	赵 行	清华大学 助理教授
17:30-18:00	基于跨域少样本训练的机械臂视觉闭环倒水算法研究	付彦伟	复旦大学大数据学院 研究员
18:00-18:20	人形机器人技术和产业发展研讨	庞建新	优必选科技副总裁 研究院副院长

## —— | 嘉宾简介 | ——



### 林 惊

鹏城实验室多智能体与具身智能研究所所长、中山大学教授 -----论坛主席/主持人

国家杰出青年科学基金获得者, IEEE Fellow, Fellow of IAPR/IET, 曾任商汤科技首席研发总监 / 研究院执行院长。长期从事多模态人工智能、大规模机器学习等领域的应用基础研究, 作为首席科学家 / 项目负责人, 承担国家 2030 科技创新重大项目, 入选国家万人计划; 曾带领商汤科技研发团队搭建大规模 AI 基础设施, 开拓新兴行业。在国际顶级学术期刊和会议发表论文 300 余篇, 论文被引用 3 万次 (谷歌学术统计), 多次入选全球高被引学者榜单; 获权威期刊 Pattern Recognition 年度最佳论文奖, 多媒体计算旗舰会议 ICME 最佳论文钻石奖, 计算机视觉旗舰会议 ICCV 最佳论文奖提名; 指导博士生获得 CCF 优秀博士论文奖、ACM China 优秀博士论文奖及 CAAI 优秀博士论文奖; 带领团队获得吴文俊人工智能自然科学奖、中国图象图形学会科学技术一等奖、省级自然科学一等奖等荣誉。



### 郑 锋

南方科技大学副教授、鹏城实验室研究员 -----报告嘉宾

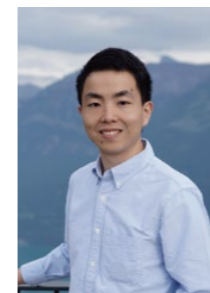
国家自然科学基金优秀青年基金获得者, 于英国谢菲尔德大学获得博士学位。研究兴趣包括机器学习、计算机视觉与跨媒体计算, 在国际顶级杂志和会议上包括 IEEE TPAMI/TIP/TNNLS, AAI, NeurIPS, CVPR, ICCV 发表 100 余篇学术论文; 获得人机交互相关技术多项授权专利, 曾被多家主流媒体报道过, 并实现了向包括华为和创维等企业的技术转化; 担任 IET Image Processing 杂志副编辑, ACM MM 2020/2021, NeurIPS 2023 领域主席, ICME2021/IJCB2021 本地主席, PRCV2022 组委会主席。



### 梁小丹

中山大学副教授、国家万人计划青年拔尖人才 -----报告嘉宾

逸仙学者, IEEE Senior Member。研究领域为多模态视觉语言理解, 数字人生成和驱动, 可解释 AI 和因果推断机器学习模型。Google 学术引用超 24000 次。现担任 Image and Vision Computing 和 Neural Networks 期刊的 Associate Editor, 曾担任 CVPR/ ICML/ICCV/Neurips 等会议领域主席和 Ombud chair 等, 荣获 ACM 中国新星提名奖, 阿里巴巴达摩院青橙奖, CSIG 石青云青年女科学家奖, 吴文俊人工智能优秀青年奖, 中国科协青年人才托举计划获得者, 中国图像图形学会科技技术一等奖, CCF 优秀博士论文奖和 ACM China 优秀博士论文奖等。



### 赵 行

清华大学交叉信息研究院助理教授 -----报告嘉宾

清华大学交叉信息研究院助理教授, 博士生导师。博士毕业于麻省理工学院 MIT, 后于谷歌无人车项目 Waymo 担任研究科学家。研究涵盖多模态学习、机器人移动、自动驾驶, 谷歌学术引用 1.6 万余次。提出了自动驾驶感知和预测规划中一系列框架型的工作, 为行业大多数公司所使用或借鉴。曾获 CoRL 2023 最佳系统论文奖提名 Top3, ICCP 最佳论文奖, 福布斯中国 30Under30。



### 付彦伟

复旦大学大数据学院青年研究员、国家青年千人 -----报告嘉宾

博士生导师, 上海高校特聘教授 (即东方学者)、英国计算机协会会员。2014 年获得伦敦大学玛丽皇后学院博士学位, 2015.01-2016.07, 在美国匹兹堡迪士尼研究院任博士后研究员。2016 年获澳大利亚国家研究理事会颁发的杰出青年基金项目获得者。付博士发表高水平论文 100 多篇: 在 IEEE TPAMI 发表通讯作者 / 第一作者论文 11 篇 (影响因子 24.314), 论文曾获得 IEEE ICME 2019 最佳论文, 获得美国发明专利 7 项、中国专利 10 多项。研究方向侧重于基于迁移学习的多个任务, 如零样本 / 小样本学习; 3D /4D 物体的建模; 神经网络稀疏化学习、机械臂抓取; 图像编辑及修复等。



### 庞建新

优必选科技副总裁、研究院副院长 -----报告嘉宾

中国科学技术大学博士, 教授级高工, 广东省机器人定位导航技术企业重点实验室主任, 中国计算机学会 (CCF) 智能机器人专委会常委, 中国自动化学会机器人智能专委会委员。主持了国家自然科学基金、国家发改委、广东省科技厅和深圳市等科研项目数十项, 是国家“新一代人工智能”重大项目和“智能机器人”重点研发计划评审专家。获得 300 多项国内外专利授权, 在国内外学术期刊和会议上发表三十多篇学术论文, 以及广东省科技进步一等奖、技术发明二等奖、吴文俊人工智能科技进步二等奖和中国发明协会发明创业奖成果一等奖等荣誉。



3月30日

专题论坛

## 多模态学习与具身智能专题论坛

论坛主办单位：上海交通大学、哈尔滨工业大学（深圳）

上海西岸美高梅酒店三层美高梅厅B

16:00-18:00

时间	主题	嘉宾	单位及职务
<b>论坛主席：</b> 孙仕亮 上海交通大学教授 邓翔 哈尔滨工业大学（深圳）教授			
<b>主持人：</b> 孙仕亮 上海交通大学教授 邓翔 哈尔滨工业大学（深圳）教授			
16:00-16:40	面向不确定性问题的多粒度认知智能计算	张清华	重庆邮电大学教授、副校长
16:40-17:20	数据视角下的标签噪声学习	王文剑	山西警察学院副院长 山西大学教授
17:20-18:00	从机器人学习到具身智能探索与进展	张伟	山东大学教授、副院长

## 嘉宾简介



### 孙仕亮

上海交通大学教授

-----论坛主席/主持人

华东师范大学模式识别与机器学习研究组创始负责人，上海市计算机学会人工智能专委会主任，上海市图像图形学学会机器学习专委会主任。本科毕业于北京航空航天大学，博士毕业于清华大学，曾在 University College London, Columbia University 等海外高校从事访问研究。2011年至2023年在华东师范大学任职教授。主要研究方向为机器学习。迄今发表学术论文150多篇，2020年出版中文教材《模式识别与机器学习》。



### 邓翔

哈尔滨工业大学（深圳）教授

-----论坛主席/主持人

哈尔滨工业大学（深圳）计算机科学与技术学院教授，入选2023年国家青年人才计划，于纽约州立大学宾汉姆顿分校获得博士学位，荣获杰出毕业论文奖和优秀研究成果奖，曾于美国Meta、京东实习。主要从事具身智能、多模态学习、迁移学习、模型轻量化等研究与应用，研究成果以第一作者发表在ICML, NeurIPS, ECCV, AACL, IJCAI, Neural Networks 等顶级国际学术会议或期刊十余篇。



### 张清华

重庆邮电大学教授、副校长

-----报告嘉宾

国家万人计划科技创新领军人才、重庆市学术技术带头人、重庆市英才名家名师、重庆市高校中青年骨干教师。现任重庆邮电大学党委常委、副校长，兼任重庆邮电大学大数据智能计算重点实验室主任、旅游多源数据感知与决策技术文旅部重点实验室副主任、全国高校人工智能与大数据创新联盟副理事长、CAAI 粒计算与知识发现专委会副主任、CAAI 智能逻辑专委会副主任、重庆市人工智能学会副理事长等学术职务。主要从事不确定性人工智能、多粒度认知计算和大数据智能分析等领域研究，承担国家重点研发计划课题/子课题、国家自然科学基金项目上项目等10余项；在相关领域顶级期刊或学术会议上发表高水平学术论文60余篇，主编出版教材3部、学术专著2部，申请发明专利30余项。



### 王文剑

山西大学教授、山西警察学院副院长

-----报告嘉宾

山西大学智能信息处理研究所教授、数据智能与认知计算山西省重点实验室主任、计算智能与中文信息处理教育部重点实验室副主任，教育部新世纪优秀人才、山西省学术技术带头人、山西省首批“三晋英才”拔尖骨干人才。近年来主要从事机器学习与数据挖掘等方面的研究，先后主持国家自然科学基金联合基金项目及面上项目7项、省部级项目及企业委托项目20余项。在JMLR、TKDE、TSC、NN、中国科学、AAAI、ACM MM、IJCAI 等国内外学术期刊和会议发表学术论文多篇。获山西省自然科学一等奖2项、科技进步二等奖2项。



### 张伟

山东大学教授、副院长

-----报告嘉宾

主要从事机器人学习研究。入选国家级领军人才计划，近年来承担国家自然科学基金重大/重点项目、国家重点研发计划、山东省重大专项等。代表论文以第一/通讯作者发表在TPAMI、TRO、IJCV、TIP、NeurIPS、CVPR、ICCV、IJCAI、AAAI、CoRL、ICRA 等人工智能与机器人领域权威期刊和会议，获中国、美国、日本等发明专利授权30余项，获省部及国际学术奖励10余项。

3月31日

专题论坛

## 真实与虚拟开放世界中的通用具身智能专题论坛

论坛主办单位：北京通用人工智能研究院、清华大学

上海西岸美高梅酒店一层西岸厅A

13:30-15:30

时间	主题	嘉宾	单位及职务
<p><b>论坛主席：马晓健</b> 北京通用人工智能研究院研究员，中国自动化学会智能自动化专委会委员  <b>刘航欣</b> 北京通用人工智能研究院研究员，前沿研究中心执行主任  <b>(荣誉主席) 刘华平</b> 清华大学计算机科学与技术系教授，中国自动化学会智能自动化专委会主任  <b>(荣誉主席) 朱松纯</b> 北京大学智能学院院长，北京大学人工智能研究院院长，北京通用人工智能研究院院长</p>			
<p><b>主持人：郑子隆</b> 北京通用人工智能研究院研究员，前沿研究中心执行主任</p>			
13:30-14:00	机器人具身触觉感知与交互操作	方 斌	北京邮电大学 教授
14:00-14:30	让机器人更通用:从交互到操作	孔 涛	字节跳动公司 研究员
<p><b>主持人：李 庆</b> 北京通用人工智能研究院，研究员，机器学习实验室副主任</p>			
14:30-15:00	CraftJarvis: 在开放世界构建通用智能体	梁一韬	北京大学 助理教授
15:00-15:30	通用计算机控制智能体	卢宗青	北京大学 副教授

## 嘉宾简介



### 刘华平

清华大学计算机科学与技术系教授

论坛荣誉主席

博士生导师，中国人工智能学会理事，国家杰出青年科学基金获得者。主要研究方向为智能机器人的多模态感知、学习与控制技术。担任 IEEE Trans. on Cybernetics、IEEE Trans. on Automation Science and Engineering 等国际期刊的 Associate Editor。担任机器人领域知名国际会议 ICRA 和 IROS 的 Associate Editor, Robotics Sciences and Systems(RSS) 的领域主席 (2018-2019, 2021) 和程序委员会委员 (2016)，IJCAI 和 AAI 的程序委员会委员。获 IEEE 仪器与测量协会 (IMS) 颁发的 Andy Chi Best Paper Award(2017)。



### 朱松纯

北京通用人工智能研究院院长、北京大学智能学院院长

论坛荣誉主席

计算机视觉专家、统计与应用数学家、人工智能专家，现任北京通用人工智能研究院院长，同时担任北京大学讲席教授和清华大学基础科学讲席教授，并任北京大学人工智能研究院、智能学院院长。他长期致力于构建计算机视觉、认知科学乃至人工智能科学的统一数理框架，在国际顶级期刊和会议上发表论文 300 余篇；三次问鼎计算机视觉领域国际最高奖项——马尔奖；两次担任国际计算机视觉与模式识别大会主席。



### 马晓健

北京通用人工智能研究院研究员

论坛主席

北京通用人工智能研究院 (BIGAI) 研究员。兼任中国自动化学会智能自动化专委会委员。于加州大学洛杉矶分校获得计算机科学博士学位，在清华大学获得计算机科学学士学位。目前关注在构建能够从二维和三维视觉与文本数据中学习，实现具身的视觉理解、推理，规划和控制任务的通用智能体，以及如何通过提升现代机器学习系统的训练和推理效率来加速通用智能体的构建。曾在 DeepMind、英伟达研究院和谷歌大脑机器人团队工作，专攻于大规模机器学习。曾获 ICML, CVPR 优秀审稿人奖，ICML 研讨会最佳论文奖。



### 刘航欣

北京通用人工智能研究院研究员、前沿研究中心执行主任

论坛主席

于加州大学洛杉矶分校获得计算机科学博士学位。主要从事自主机器人感知、规划、学习、交互和具身智能方面的研究。在 Science Robotics/IJCV/Engineering/RA-L/ICRA/IROS/AAAI 等机器人、计算机视觉和人工智能领域的顶级期刊和学术会议发表论文 30 余篇。曾获 2019 年 ACM 中国图灵大会最佳论文奖、2023 年 IROS 移动操作方向最佳论文提名。



### 郑子隆

北京通用人工智能研究院研究员、前沿研究中心执行主任

主持人

语言对话实验室副主任。博士毕业于加州大学洛杉矶分校，研究方向侧重于多模态表征学习、认知对话、生成模型及大模型推理和认知，在多模态感知和交互方面取得了多个原创性的进展，为打造可解释自主机器人建立了理论模型基础。在 Science Robotics/TPAMI/CVPR/AAAI/ICLR 等发表了 30 余篇论文，多次获得 CVPR/ICLR/AAAI Oral，其中关于《人机双向价值对齐》的工作登上了 Science、Science Robotics 首页头条。曾获 CVPR 优秀审稿人，主持 1 项 2030“新一代人工智能”课题，1 项国家自然科学基金基金项目(面上)。

## 嘉宾简介



### 方 斌

北京邮电大学教授

-----报告嘉宾

北京邮电大学“拔尖人才”教授，主要研究方向机器人智能感知、交互与操作。兼任中国人工智能学会认知系统与信息处理专委会秘书长，中国人工智能学会杰出会员，IEEE 高级会员。入选了国家装备预研教育部联合基金“青年人才”项目，发表 Nature Communications、IEEE TRO、Soft Robotics 等高水平期刊或会议论文近百篇，获得国际会议 / 国际期刊最佳论文奖 10 余项，包括机器人领域顶会 ICRA2021 最佳论文提名奖、ICARM2021 最佳论文奖、ROBIO2019 最佳学生论文奖等。作为首席客座主编在多个 SCI 国际期刊组织了机器人灵巧操作的专刊。多次带领学生在国际 IROS 抓取操作比赛中获得冠军、清华挑战杯获特等奖，曾被清华大学评为“优秀指导教师”。指导的多位学生在 MIT、CMU、牛津大学、苏黎世联邦理工学院等世界名校深造。研制的触感灵巧手入选了国家“十三五”科技创新成就展，开发的咽拭子自主采集机器人系统获得了国际日内瓦发明展银奖。同时获得了 IEEE 仿生机电及机器人技术委员会“早期职业生涯奖”、中国指挥控制学会“青年科学家奖”、北京市“创新大工匠”，中国自动化学会自然科学奖一等奖等。



### 孔 涛

字节跳动公司机器人研究负责人

-----报告嘉宾

致力于研发和孵化下一代智能机器人技术。博士毕业于清华大学计算机系，在机器人和人工智能领域顶会发表论文 40 余篇，获得超过 1 万次谷歌引用。获得 2023 年中国自动化学会自然科学一等奖，2022 年 Habitat 国际机器人主动导航竞赛冠军，2016 年 IROS 机器人抓取操作大赛冠军，中国人工智能学会优博提名奖等荣誉。入选斯坦福大学“全球前 2% 顶尖科学家”，CCF 智能机器人专委会常委，是 NeurIPS 2023 等会议的领域主席。



### 李 庆

北京通用人工智能研究院研究员、机器学习实验室副主任

-----主持人

兼任中国自动化学会智能自动化专委会委员。于加州大学洛杉矶分校获得计算机科学博士学位，清华大学获得计算机科学学士学位。目前关注在构建能够从二维和三维视觉与文本数据中学习，实现具身的视觉理解、推理，规划和控制任务的通用智能体，以及如何通过提升现代机器学习系统的训练和推理效率来加速通用智能体的构建。曾在 DeepMind、英伟达研究院和谷歌大脑机器人团队工作，专攻于大规模机器学习。曾获 ICML, CVPR 优秀审稿人奖, ICML 研讨会最佳论文奖。



### 梁一韬

北京大学助理教授

-----报告嘉宾

博导，博雅青年学者，2022 年国家人才计划青年项目（海外）获得者。2021 年 6 月于加利福尼亚大学洛杉矶分校获得博士学位。从事神经符号融合的研究，一直致力研究如何将知识注入机器学习以提高其性能和泛化性。曾获得过强化学习顶级会议 AAMAS2016 最佳论文提名、在 ICML19 举办的 Reinforcement Learning for Real Life Workshop 最佳论文及在 NeurIPS2017 举办的 Learning from Limited Labeled Data (LLD) Workshop 次佳论文，在 ICML2023 举办的 TEACH Workshop 最佳论文。常年担任多个顶级期刊和会议的领域主席（资深审稿人）。组内研究在开放世界 Minecraft 中构建一个通用智能体。



### 卢宗青

北京大学副教授

-----报告嘉宾

国家青年千人，“智源青年学者”“博雅青年学者”。北京智源人工智能研究院多模态交互研究中心主任。主要研究方向为强化学习、通用智能体 (General Agents)、多模态大模型等；任机器学习顶级学术会议 ICML、ICLR 等 Area Chair。

3月31日

专题论坛

## 知识和数据双轮驱动的具身智能专题论坛

论坛主办单位：浙江大学

上海西岸美高梅酒店一层西岸厅C

13:30-15:30

时间	主题	嘉宾	单位及职务
<p><b>论坛主席：杨 易</b> 国家特聘专家，浙江大学求是讲席教授，微软-教育部视觉感知重点实验室主任，浙江大学计算机科学与技术学院副院长，浙江大学人工智能省部共建协同创新中心副主任</p>			
<p><b>主持人：王文冠</b> 浙江大学百人计划研究员、国家优秀青年科学基金（海外）获得者</p>			
13:30-14:00	数据与知识驱动的手术机器人多模态感知	刘 敏	湖南大学教授
14:00-14:30	具身智能体的协作增强技术研究	刘 偲	北京航空航天大学人工智能研究院教授
14:30-15:00	知识驱动的视觉——语言导航	黄 岩	中科院自动化所副研究员
15:00-15:30	具身环境中的通用语言学习	郑子隆	北京通用人工智能研究院研究员

## 嘉宾简介



### 杨易

浙江大学求是讲席教授、国家特聘专家

-----论坛主席

浙江大学计算机科学与技术学院副院长、微软-教育部视觉感知重点实验室主任、人工智能省部共建协同创新中心副主任，主要研究方向为人工智能及其应用。所发论文 Google Scholar 引用 6 万余次，H-index 120，近 6 年连续入选 Clarivate Analytics 全球高被引学者，CSRanking AI 贡献指数全球第六。获教育部全国优秀博士论文(2010)、澳大利亚基金委青年研究职业奖(2013)、澳大利亚计算机学会颠覆创新金奖(2016)、谷歌学者研究奖(2016)、澳大利亚科研终身成就奖(2019)、亚马逊机器学习科研奖(2020)、IJCAI 最具影响力论文(2021)、ACM MM 唯一最佳论文奖(2023)等多项 AI 领域国际奖项，以及 20 余次国际科研竞赛世界冠军。



### 王文冠

浙江大学百人计划研究员、国家海外优青

-----主持人

IEEE Senior Member。主要研究方向为计算机视觉和具身智能。在顶级期刊和会议(如 TPAMI、IJCV、ICLR、ICML、NeurIPS、CVPR、ICCV) 发表学术论文 80 多篇，谷歌学术引用 16000 余次。任 Information Fusion、TCSVT、Neurocomputing (IF: 6) 期刊编委。带队在 15 个国际学术竞赛中获得 7 项冠军、3 项亚军和 5 项季军。



### 刘敏

湖南大学教授，电气与信息工程学院副院长

-----报告嘉宾

国家重点研发计划项目首席科学家，国家高层次青年人才，国家自然科学基金创新群体核心成员。湖南省自动化学会副理事长，机械工业先进制造视觉检测与控制技术重点实验室主任，中国图象图形学学会会员发展与服务工作委员会副主任，任 IEEE TNNLS 等期刊编委。主持 2 项国家重点研发计划项目、国家自然科学基金重点项目，第一、通讯作者在 TPAMI 等 IEEE 汇刊发表论文 40 余篇，获中国图象图形学学会科技进步一等奖(第 1)、国家教学成果二等奖(第 2)、其他省部级奖励 5 项。



### 刘偲

北京航空航天大学教授、国家优青

-----报告嘉宾

北航人工智能研究院教授、博士生导师、院长助理，主持国家优秀青年科学基金。获 CSIG 自然科学奖一等奖(1/5)、国家科学技术进步二等奖(9/10)、吴文俊人工智能优青奖、中国图象图形学学会石青云女科学家奖。2017 年入选中国科协青年人才托举工程。博士毕业于中科院自动化所，曾于新加坡国立大学任研究助理和博后，曾任微软亚洲研究院(MSRA)铸星计划研究员。研究方向主要为智能感知，包括跨模态智能分析以及具身智能。目前担任中国图象图形学学会理事、副秘书长。多次担任 ICCV、CVPR、ECCV、ACM MM 等顶级会议领域主席。担任 IEEE T-MM、IEEE T-CSVT 编委。迄今共发表 CCF-A 类论文 80 余篇，Google Scholar 引用 13000 余次。获 IJCAI 2021 最佳视频奖。获得 10 余项 CVPR、ICCV、ACL 等国际顶级竞赛冠军。

## 嘉宾简介



### 黄岩

中国科学院自动化所副研究员、国家优青

-----报告嘉宾

研究方向为多模态理解和视频分析，在相关领域的国内外期刊和会议上发表论文共计 100 余篇，曾获国内外学术会议最佳论文奖 3 项、国内外主流竞赛冠军 4 项，担任 CVPR 领域主席、在 CVPR 和 ICCV 上担任多模态主题研讨会共同组织主席 3 次。曾获得中国图象图形学学会青年科学家奖、中国科学院院长特别奖、NVIDIA 创新研究奖等。



### 郑子隆

北京通用人工智能研究院研究员、前沿研究中心执行主任

-----报告嘉宾

语言对话实验室副主任。博士毕业于加州大学洛杉矶分校，研究方向侧重于多模态表征学习、认知对话、生成模型及大模型推理和认知，在多模态感知和交互方面取得了多个原创性的进展，为打造可解释自主机器人建立了理论模型基础。在 Science Robotics/TPAMI/CVPR/AAAI/ICLR 等发表了 30 余篇论文，多次获得 CVPR/ICLR/AAAI Oral，其中关于《人机双向价值对齐》的工作登上了 Science、Science Robotics 首页头条。曾获 CVPR 优秀审稿人，主持 1 项 2030“新一代人工智能”课题，1 项国家自然科学基金基金项目(面上)。

3月31日

专题论坛

## 机器人通用移动与通用操作专题论坛

论坛主办单位：清华大学交叉信息研究院

📍 上海西岸美高梅酒店三层美高梅厅A

🕒 13:30-15:30

时间	主题	嘉宾	单位及职务
----	----	----	-------

**论坛主席：赵行** 清华大学交叉信息研究院助理教授  
**许华哲** 清华大学交叉信息研究院助理教授

13:30-13:54	扩散模型下的灵巧抓取与操作	<b>董豪</b>	北京大学 助理教授
13:54-14:18	高效可泛化的灵巧操作	<b>许华哲</b>	清华大学 助理教授
14:18-14:42	高性能通用机器人及其产业发展	<b>陈立</b>	宇树科技 联合创始人
14:42-15:06	基于 Hybrid Internal Model 和 H-Infinity Control 的通用足式机器人运动控制方法	<b>庞江淼</b>	上海人工智能实验室 青年研究员
15:06-15:30	人类运动-神经系统的动力学建模、学习与控制	<b>眭亚楠</b>	清华大学副教授

## ——| 嘉宾简介 |——



### 赵行

清华大学交叉信息研究院助理教授

-----论坛主席/主持人

博士生导师，博士毕业于麻省理工学院 MIT，后于谷歌无人车项目 Waymo 担任研究科学家。研究涵盖多模态学习、机器人移动、自动驾驶，谷歌学术引用 1.6 万余次。提出了自动驾驶感知和预测规划中一系列框架型的工作，为行业大多数公司所使用或借鉴。曾获 CoRL 2023 最佳系统论文奖提名 Top3，ICCP 最佳论文奖，福布斯中国 30Under30。



### 许华哲

清华大学交叉信息研究院助理教授

-----论坛主席/报告嘉宾

博导，清华大学具身智能实验室负责人。博士后就读于斯坦福大学，博士毕业于加州大学伯克利分校。其研究领域是具身人工智能 (Embodied AI) 的理论、算法与应用，具体研究方向包括深度强化学习、机器人学、基于感知的控制 (Sensorimotor) 等。其科研围绕具身人工智能的关键环节，系统地研究了视觉深度强化学习在决策中的理论、模仿学习中的算法设计和高维视觉预测中的模型和应用，对解决具身人工智能领域中数据效率低和泛化能力弱等核心问题做出多项贡献。顶级智能机器人会议 CoRL'23 最佳系统论文得主，在 IJRR, RSS, NeurIPS 等发表顶级期刊 / 会议论文五十余篇，代表性工作曾被 MIT Tech Review, Stanford HAI 等媒体报道。曾在 IJCAI2023、IJCAI2024、ICRA2024 担任领域主席 / 副主编。



### 董豪

北京大学助理教授

-----报告嘉宾

研究重点包括可泛化的机械臂操作、机器人视觉和移动设备自主决策等方面。董豪博士在 NeurIPS、ICLR、CVPR、ICCV、ECCV、ICRA、IROS 等国际顶尖会议 / 期刊上发表论文 40 余篇，Google Scholar 引用 5000 余次，多次担任国际顶尖会议如 NeurIPS、CVPR、AAAI、ICRA 的领域主席和副编委。

—— | 嘉宾简介 | ——



**陈立**

杭州宇树科技有限公司、创始合伙人

-----报告嘉宾

中国指挥与控制学会高级委员, CICC 多域态势感知与认知专业委员会主任委员, IEEE PES 中国卫星技术委员会委员, IEEE PES 变电站技术委员会(中国)委员。浙江理工大学机械工程研究生行业导师, 中国移动 5G 联合创新中心四足机器人项目总负责人。发表论文 3 篇, 其中 SCI 论文 1 篇, EI 论文 2 篇。以第一发明人授权发明专利 2 项, 并拥有数项实用新型专利。毕业于上海大学精密机械系, 多年智能硬件行业经验, 丰富的工程开发与产品行销经验。



**庞江淼**

上海人工智能实验室青年科学家、OpenRobotLab 负责人

-----报告嘉宾

研究方向为多模态感知、机器人学习、具身智能, 目标构建一体可泛化的具身通用人工智能系统。在 TPAMI、IJCV、CVPR、CoRL 等计算机视觉与机器人学习领域顶级期刊与会议发表论文 30 余篇, 谷歌学术被引 8700 余次。他是 OpenMMLab 视觉感知系列开源平台 MMDetection、MMTracking、MMDetection3D 的作者, GitHub 累计星标 35000 余次, 被产学研广泛使用。他曾获得 2018 年与 2019 年 MS COCO 目标检测挑战赛冠军, CVPR 2023 最有影响力论文, 世界前 2% 科学家等荣誉称号。



**眭亚楠**

清华大学副教授

-----报告嘉宾

主要研究面向脑机交互和具身智能的人类神经-肌肉-骨骼系统建模、控制与强化学习。分别于清华大学获得学士学位, 美国加州理工学院获得博士学位, 并在加州理工学院和斯坦福大学进行博士后工作。研究成果安全优化方法作为独立专题写入斯坦福大学等高校教科书《Algorithms for Optimization》等。偏好反馈用于机器人控制研究曾获国际机器人与自动化会议 ICRA 最佳论文奖和最佳人机交互论文奖, 研究成果已应用于运动-神经损伤疾病的临床诊断与治疗。多次担任人工智能国际会议(AAAI, AISTATS, ICLR, ICML, NeurIPS 等)领域主席。因在人工智能与神经工程领域的贡献入选麻省理工科技评论中国“35 岁以下科技创新 35 人”。

3月31日

专题论坛

**具身智能—智能汽车的未来专题论坛**

论坛主办单位: 东风汽车集团有限公司 清华大学 同济大学

**中国汽车工程学会智能网联汽车系统架构分会**

**中国汽车工程学会汽车智能交通分会**

上海西岸美高梅酒店三层美高梅厅B

13:30-15:30

时间	主题	嘉宾	单位及职务
<b>论坛主席:</b> 李红林 东风汽车集团有限公司正高级工程师 黄晋 清华大学副研究员、国家优青 黄岩军 同济大学教授、国家海外优青			
<b>主持人:</b> 李红林 东风汽车集团有限公司正高级工程师			
13:30-13:54	AI大模型驱动的自动驾驶算法研究现状与展望	高炳钊	同济大学 教授
13:54-14:18	无人驾驶具身交互智能	马楠	北京工业大学 教授
14:18-14:42	视觉语言大模型与无图自动驾驶	赵行	清华大学 助理教授
14:42-15:06	具身智能在智能汽车领域的应用探索	朱秋晨	东风汽车集团有限公司研发总院高级专家
15:06-15:30	计算+AI, 联想具身智能之路	武亚强	联想研究院 高级总监

## ——| 嘉宾简介 |——



### 李红林

东风汽车集团有限公司正高级工程师

-----论坛主席/主持人

东风汽车集团有限公司智能网联专业总师，东风汽车集团有限公司智能网联专业技术委员会主任委员，东风汽车集团有限公司研发总院智能化技术总工程师，AI 平台负责人。21 年汽车行业工作经验，先后从事整车设计、智能驾驶系统集成等工作，牵头完成 6 款车型智能驾驶系统开发，牵头 4 项智能网联领域国家标准编制，2 次获得中国汽车工业科学技术奖二等奖，未来产业专项东风技术牵头人，现从事车路云一体化、人工智能工程应用等研究，并担任东风汽车集团有限公司智能网联专业技术委员会主任委员、全国汽车标准化技术委员会智能网联汽车分技术委员会 WP.29 GRVA 国际标准法规协调专家、武汉理工大学专业学位兼职博士生导师、华中科技大学工程博士企业导师、清华大学职业生涯教练计划教练等职务。



### 黄晋

清华大学副研究员、国家优青

-----论坛主席

现任清华大学车辆学院汽车工程研究所副所长，绿色智能车辆与交通全国重点实验室主任助理，中国汽车工程学会青年工作委员会副主任，国家车规级芯片标准委员会专家成员，中国标准研究院数字汽车安全标准工作组秘书长；任国际期刊特刊主编 3 次、国际会议大会副主席 1 次，SAE ITS 技术委员会委员，AAAI 等 7 个国际会议程序委员。主要研究领域：智能汽车设计、汽车自动驾驶。获批国家自然科学基金委青年基金、面上项目、联合基金重点项目、优青等；发表 SCI 论文 60 余篇，中文著作 3 部、英文著作 1 部，获批授权发明专利 40 余项，软著 10 余项。



### 黄岩军

同济大学教授、国家海外优青

-----论坛主席

博士生导师，教育部科技领军人才团队负责人，上海市海外高层次人才特聘专家。博士毕业于滑铁卢大学，曾获英国女王大学永久教职邀请。获得汽车领域顶级期刊 IEEE Trans. Veh. Tech. 2019 年度最佳论文 (Best Land Transportation Paper Award)，中国汽车工程学会英文会刊 Automotive Innovation 评为 2018 年度最佳论文，《汽车技术》评为 2018 年度十大最受关注论文；近三年获多个 ESI 高被引文章 / 热点文章，谷歌学术引用 4000 余次。受邀担任 IEEE Trans. ITS, Proc IMechE, Part D、中国汽车工程学会英文会刊 Automotive Innovation 等若干汽车领域期刊编委；受邀担任 FISITA 第一届“人工智能和自动驾驶”全球青年论坛主席；以主编身份编辑智能网联汽车丛书并在 Springer 出版；担任多个高水平期刊审稿人且获得多个顶级期刊杰出审稿人奖；担任中国汽车工程学会青年委员会副主任委员，汽车智能交通分会副秘书长等学术职位。



### 高炳钊

同济大学汽车学院教授，智能汽车研究所副所长

-----报告嘉宾

获控制理论与控制工程专业以及机械工程专业双博士学位。2015 年度国家优青、入选 2022 年度国家重大人才工程，自动化学会车辆控制与智能化专业委员会秘书长、IFAC T.C. Automotive Control 委员。研究方向为汽车控制与智能化，发表 IEEE 汇刊、ASME 汇刊、VSD 等控制和车辆权威期刊论文 60 余篇，出版中英文专著 2 部，授权发明专利 30 余件，含美国发明专利 2 件。曾获自动化学会技术发明一等奖 2 项、吉林省优秀博士学位论文和多项学会优秀论文奖。

## ——| 嘉宾简介 |——



### 马楠

北京工业大学教授、中国人工智能学会副秘书长

-----报告嘉宾

博士生导师，智能感知与自主控制教育部工程研究中心副主任，CCF 杰出会员，担任国家重点研发计划项目负责人，国家级一流课程负责人，研究方向为交互认知、机器视觉、无人驾驶、知识发现与智能系统。以第一完成人先后获得中国图象图形学学会科技进步一等奖、中国电子学会科学技术奖技术发明类二等奖，主持国家自然科学基金、北京市智能制造与机器人技术创新专项等多项国家、省部级项目，承担北汽集团、东风悦享、云迹科技企业委托智能交互系统项目 10 项。带领团队多次在国际、国内智能驾驶重要比赛中获得冠军，团队成果“无人驾驶云智能交互系统”获得第二届中国“AI+”创新创业大赛总决赛特等奖，获得第六届全国教育科学研究优秀成果奖二等奖和北京市教学成果一等奖。



### 赵行

清华大学交叉信息研究院助理教授

-----报告嘉宾

博士生导师，博士毕业于麻省理工学院 MIT，后于谷歌无人车项目 Waymo 担任研究科学家。研究涵盖多模态学习、机器人、自动驾驶，谷歌学术引用 1.6 万余次。提出了自动驾驶感知和预测规划中一系列框架型的工作，为行业大多数公司所使用或借鉴。曾获 CoRL 2023 最佳系统论文奖提名 Top3，ICCP 最佳论文奖，福布斯中国 30Under30。



### 朱秋晨

东风汽车集团有限公司高级专家

-----报告嘉宾

东风汽车集团有限公司研发总院软件工程研究中心 AI 平台高级专家。2022 年 8 月在悉尼科技大学电气与数据专业获得工学博士学位。研究领域为计算机视觉、智能交互。在工业智能与机器人领域的著名期刊和会议上如 IEEE Transactions on Industrial Informatics、IEEE Transactions on Robotics 和 MICCAI 等发表论文 10 余篇。



### 武亚强

联想研究院高级总监、主任研究员

-----报告嘉宾

车智能负责人。长期致力于行业人工智能技术和应用研发，研究人工智能在教育，办公，车等领域的落地应用。主要技术方向包括智能人机交互，多媒体智能等。在基于多设备自然融合交互、多媒体技术等领域已授权海内外发明专利 100 余项，近年来在 AAAI、IJCAI、TKDE 等人工智能顶会顶刊发表论文 10 余篇，带领团队在国际学术竞赛中获得过 10 多次冠军，曾获 CCF 科技进步一等奖、产学研创新成果一等奖、北京市科技进步二等奖和吴文俊科技进步二等奖。

3月31日

专题论坛

## 面向开放环境的智能感知与交互专题论坛

论坛主办单位：上海科技大学

上海西岸美高梅酒店一层西岸厅A

16:00-18:05

时间	主题	嘉宾	单位及职务
----	----	----	-------

**论坛主席：虞晶怡** 上海科技大学副教务长，信息学院执行院长  
**汪婧雅** 上海科技大学研究员

**主持人：汪婧雅** 上海科技大学研究员

16:00-16:25	感知与重建：一个关于三维室内场景的科研故事	韩晓光	香港中文大学（深圳）助理教授
16:25-16:50	三维场景中的具身多模态感知与交互	王泰	上海人工智能实验室青年研究员
16:50-17:15	模型和数据联合驱动的具身智能体	石野	上海科技大学 研究员
17:15-17:40	手物交互——从手势重建与生成到机械手灵巧操作	叶琦	浙江大学 研究员
17:40-18:05	通过基础模型的部件空间约束的通用机器人控制	高阳	清华大学 助理教授

## ——| 嘉宾简介 |——



### 虞晶怡

上海科技大学校副教务长、信息学院执行院长、教授

-----论坛主席

OSA Fellow, IEEE Fellow, ACM 杰出科学家, 智能感知与人机协同教育部重点实验室主任。他于 2000 年获美国加州理工学院 (Caltech) 双学士学位, 2005 年获美国麻省理工学院 (MIT) 博士学位。现任上海科技大学副教务长、信息科学与技术学院教授、执行院长。虞教授长期从事计算机视觉、计算成像、计算机图形学、生物信息学等领域的研究工作, 并获得美国自然科学基金 NSF Career Award。在智能光场研究上, 他拥有十余项国际 PCT 专利, 已广泛应用于智慧城市、数字人、人机交互等场景。他同时担任 IEEE TPAMI、IEEE TIP 等多个顶级期刊编委和多个国际人工智能会议 (ICCP 2016、ICPR 2020、WACV 2021、CVPR 2021、ICCV 2025) 的程序主席。他是达沃斯世界经济论坛 (WEF) “全球议程理事会”理事, 并担任其 Metaverse 方向的 Curator。



### 汪婧雅

上海科技大学研究员

-----论坛主席/主持人

上海科技大学信息科学与技术学院助理教授、研究员、博导。于 2019 年在英国伦敦大学玛丽女王学院获得博士学位, 随后在澳大利亚悉尼大学从事博士后研究工作, 目前任职上海科技大学信息学院。研究方向包括计算机视觉、机器学习、人工智能, 目前的研究兴趣侧重于以人为中心的视觉感知、生成与决策。在计算机视觉著名国际期刊和会议已发表论文 40 余篇, 包括 CVPR、ICCV、ECCV、NeurIPS、AAAI、IJCAI、ICLR 等, 担任 CVPR、ECCV、AAAI 等会议的领域主席。攻博期间入选 CVPR Doctoral Consortium Award, 第一作者论文入选 Computer Vision News Magazine 评比的 2018 Best of CVPR, 2023 年入选百度 AI 华人女性青年学者榜。



### 韩晓光

香港中文大学助理教授

-----报告嘉宾

香港中文大学 (深圳) 理工学院和未来智联网研究院助理教授, 校长青年学者, 目前担任未来智联网研究院助理院长。于 2017 年获得香港大学计算机科学专业博士学位。其研究方向包括计算机视觉和计算机图形学等, 在该方向著名国际期刊和会议已发表论文 60 余篇, 包括顶级会议和期刊 SIGGRAPH (Asia), CVPR, ICCV, ECCV, NeurIPS, ACM TOG, IEEE TPAMI 等。曾获得吴文俊人工智能优秀青年奖, 广东省杰出青年基金资助, 香港中文大学 (深圳) 青年科研奖。目前也担任 CVPR2023, NeurIPS 2023 以及 CVPR2024 领域主席。曾两次获得 CCF 图形开源数据集奖 (DeepFashion3D 和 MVImgNet), 2019 年和 2020 年连续两年入选计算机视觉顶级会议 CVPR 最佳论文列表 (入选率分别为 0.8% 和 0.4%), 曾获得 IEEE TVCG 最佳审稿人提名奖。



### 王泰

上海人工智能实验室青年研究员

-----报告嘉宾

博士毕业于香港中文大学 MMLab, 研究方向为具身智能和三维视觉。过往工作有近 20 篇论文在顶级会议和期刊上发表, 在 nuScenes, Waymo 等竞赛中多次获奖, 曾获 ICCV 纯视觉 3D 检测研讨会最佳论文。其中 FCOS3D 系列工作及相关的开源算法库 MMDetection3D 在学界和业界具有广泛影响。



## 嘉宾简介



### 石野

上海科技大学研究员

-----报告嘉宾

现任上海科技大学信息科学与技术学院助理教授、研究员、博导。于2018年博士毕业于澳大利亚悉尼科技大学，后分别在新南威尔士大学和悉尼科技大学从事博士后研究。研究聚焦在安全、可控、隐私保护的人工智能及其背后的优化算法，在该方向著名国际期刊和会议已发表论文50余篇，包括NeurIPS, ICLR, CVPR, ICCV, AAAI, IJCAI, TNNLS等。入选上海市领军计划，上海市扬帆计划，主持国家自然科学基金，获得国家优秀自费留学生奖学金，IEEE ICCSCE 最佳论文奖。

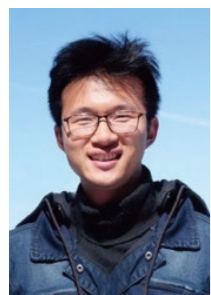


### 叶琦

浙江大学研究员

-----报告嘉宾

浙江大学控制科学与工程学院“百人计划”研究员，博士生导师。她于英国帝国理工学院获得博士学位。随后加入英国剑桥微软研究院 Mixed Reality & AI Lab，从事三维人体重建和跟踪、混合现实相关工作，参与了微软最新一代增强现实眼镜 HoloLens2 手势跟踪算法研究和开发。她的研究兴趣集中在计算机视觉、计算机图形学、机器人的交叉方向，及其在混合 / 增强 / 虚拟现实、人机交互、无人系统等领域的应用。其主要研究方向包括手物交互下的三维感知及高自由度机械手操作，无人机自主三维场景建模。在TPAMI、CVPR、ECCV、RAL、ICRA等计算机视觉领域和机器人顶级期刊和会议中发表近30篇一作和通讯作者论文，多篇录用为oral/spotlights论文。



### 高阳

清华大学助理教授

-----报告嘉宾

清华大学交叉信息研究院的助理教授，主要研究计算机视觉与机器人学。在美国加州大学伯克利分校获得博士学位，师从 Trevor Darrell 教授。在加州伯克利大学与 Pieter Abbeel 等人合作完成了博士后工作。在此之前，从清华大学计算机系毕业，与朱军教授在贝叶斯推理方面开展了研究工作。2011-2012年在谷歌研究院进行了自然语言处理相关的研究工作、2016年在谷歌自动驾驶部门 Waymo 的相机感知团队工作，在2018年与 Vladlen Koltun 博士在英特尔研究院在端到端自动驾驶方面进行了研究工作。在人工智能顶级会议 NeurIPS, ICML, CVPR, ECCV, ICLR 等发表过多篇学术论文，谷歌学术引用量超过2000次。

3月31日

专题论坛

## 人形机器人的过去、现在与未来专题论坛

论坛主办单位：复旦大学计算机科学技术学院 清华大学交叉信息研究院

📍 上海西岸美高梅酒店一层西岸厅C

🕒 16:00-18:00

时间	主题	嘉宾	单位及职务
----	----	----	-------

论坛主席：**戈维峰** 复旦大学计算机科学技术学院青年副研究员  
**陈建宇** 清华大学交叉信息研究院助理教授

主持人：**陈建宇** 清华大学交叉信息学院助理教授

16:05-16:20	人形机器人关键技术进展与挑战	<b>熊蓉</b>	浙江大学 教授
16:20-16:35	大语言模型是实现AGI的必由之路吗？	<b>张奇</b>	复旦大学 教授
16:35-16:50	从人形机器人控制技术的发展看智能机器人	<b>赵明国</b>	清华大学 研究员
16:50-17:05	决策大模型与机器人控制	<b>张伟楠</b>	上海交通大学 副教授

主持人：**戈维峰** 复旦大学计算机科学技术学院青年副研究员

17:05-17:25	Panel: 人形机器人关键技术难点在哪里？	<b>熊蓉、张奇、赵明国、张伟楠</b>	
17:25-17:40	Panel: 人形机器人本体和通用人工智能如何协同？	<b>熊蓉、张奇、赵明国、张伟楠</b>	
17:40-18:00	Panel: 人形机器人的研发前景及其对未来中国社会经济发展的影响？	<b>熊蓉、张奇、赵明国、张伟楠</b>	

## 嘉宾简介



### 戈维峰

复旦大学青年副研究员

-----论坛主席/主持人

博士毕业于香港大学计算机科学系，于2020年获得香港大学李嘉诚奖和杰出研究生奖提名，主持并参与国家自然科学基金、国家重点研发计划课题等多个科研项目，入选上海市浦江人才计划和上海市海外高层次人才引进计划。目前专注于计算机视觉、深度学习和人形机器人通用智能方向的研究，在本领域顶级期刊和会议（ACM TOG/CVPR/ICCV/ECCV/ NeurIPS/AAAI 等）发表论文20余篇。此外，戈维峰博士还担任多个国际学术会议的技术委员会成员，包括 CVPR、ICCV、ECCV、AAAI、NeurIPS 等。



### 陈建宇

清华大学交叉信息研究院助理教授

-----论坛主席/主持人

于清华大学取得学士学位，在加州大学伯克利分校取得博士学位，师从美国国家工程院院士、机电控制学科先驱 Masayoshi Tomizuka 教授。近年来在机器人与人工智能的交叉领域从事前沿研究与产业化探索。目标是构建出具备高性能、高智能的通用机器人软硬件系统。带领团队自主研发了“小星”人形机器人系列的全栈软硬件技术。在机器人与人工智能领域的国际顶级会议和期刊上发表了五十余篇论文，部分论文入围 L4DC 2022、IEEE IV 2021、IFAC MECC 2021 等国际会议优秀论文奖。在2021年入选了“福布斯中国 30under30”榜单。



### 熊蓉

浙江大学求是特聘教授、浙江人形机器人创新中心主任

-----报告嘉宾

浙江大学求是特聘教授，浙江人形机器人创新中心主任，自动化学会会士、国家重点研发计划智能机器人重点专项专家组成员、五一巾帼奖章获得者。主持科技创新2030新一代人工智能重大项目、自然科学基金联合基金重点项目等国家和省部级项目20余项，在腿足机器人鲁棒平衡控制、移动机器人鲁棒定位导航、操作机器人高精高效技能作业等方面取得重要突破，研制了乒乓球对打人形机器人、室内外快速稳定行走人形机器人等。在 Nature 子刊、IJRR、IEEE TRO、TPAMI、TITS、TMECH、TIE 等机器人和人工智能领域高水平期刊及 ICRA、IROS、CVPR 等机器人和人工智能领域顶会发表论文100余篇，授权国际发明专利3项、国家发明专利60余项，22项专利企业使用转化，技术推广应用于工业、特种、航天等领域，培育了电力巡检机器人、智能物流机器人等新产品，获浙江省科学技术奖一等奖、中国发明协会发明创业创新奖二等奖、国家教学成果奖二等奖等。



### 张奇

复旦大学教授

-----报告嘉宾

复旦大学计算科学技术学院教授、博士生导师。兼任中国中文信息学会理事、中国人工智能青年工作委员会常务委员、SIGIR Beijing Chapter 组织委员会委员等。在 ACL、EMNLP、COLING、全国信息检索大会等重要国际国内会议多次担任程序委员会主席、领域主席、讲习班主席等。发表论文150余篇，获得美国授权专利4项，著有《自然语言处理导论》《大规模语言模型：从理论到实践》。

## 嘉宾简介

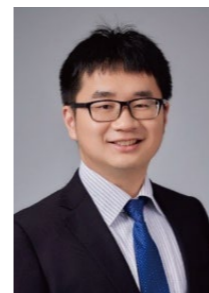


### 赵明国

清华大学研究员

-----报告嘉宾

清华大学“智能机器人”团队和“类脑计算中心”的核心成员，已发表论文百余篇，授权国家发明专利10余项，承担《智能机器人》等课程的教学。在人形机器人方向，提出了虚拟斜坡行走方法、广义模型预测控制、任务优先级转换的全身控制等方法，该工作得到了多项国家自然科学基金的资助，相关成果帮助优必选科技股份有限公司开发了全球第一款商业类人机器人 Walker。在类脑计算方向，发展高性能、低功耗的机器人控制器，相关论文在 Nature 上以封面文章发表，该工作获两院院士评选的2019年度中国科学十大进展，并得到科技创新2030-“脑科学与类脑研究”重大项目“类脑仿生智能无人系统”的资助。



### 张伟楠

上海交通大学长聘副教授

-----报告嘉宾

博士生导师，科研领域包括强化学习、决策大模型、信息检索和数据科学，相关的研究成果在国际会议和期刊上发表150余篇学术论文，谷歌学术引用2万余次，获得5个最佳论文奖项，入选爱思唯尔中国高被引学者，出版教材2本，相关成果被应用于华为鸿蒙系统，产生了显著的经济效益。张伟楠长期担任 TPAMI 等期刊编委以及 NeurIPS、ICML、ICLR 等会议的领域主席。作为负责人承担国家自然科学基金优秀青年项目和科技部重大项目课题，获得吴文俊人工智能优秀青年奖和达摩院青橙奖。张伟楠于2011年在上海交通大学计算机系 ACM 班获得学士学位，于2016年在伦敦大学学院计算机系获得博士学位。

3月31日

专题论坛

## 具身智能与医疗AI专题论坛

论坛主办单位：东南大学

📍 上海西岸美高梅酒店三层美高梅厅A

🕒 16:00-18:00

时间	主题	嘉宾	单位及职务
----	----	----	-------

**论坛主席：**刘澄玉 东南大学教授  
陈 勋 中国科学技术大学教授

**主持人：**刘澄玉 东南大学教授

16:00-16:15	神经生理信号分析与交互	陈 勋	中国科学技术大学 教授、副院长
16:15-16:20	提问时间		
16:20-16:35	脑机接口中的隐私保护	伍冬睿	华中科技大学 教授
16:35-16:40	提问时间		
16:40-16:55	移动机器人具身导航	王超群	山东大学 教授
16:55-17:00	提问时间		

**主持人：**陈 勋 中国科学技术大学教授

17:00-17:15	面向情感认知障碍的智能监测系统	刘澄玉	东南大学 教授、院长
17:15-17:20	提问时间		
17:20-17:35	智能显微眼科手术机器人	边桂彬	中国科学院自动化研究所 研究员
17:35-17:40	提问时间		
17:40-17:55	机器人仿生智能	张 军	东南大学 教授
17:55-18:00	提问时间		

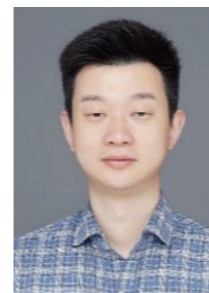
## ——| 嘉宾简介 |——



### 刘澄玉

东南大学教授、IET Fellow、国家级青年人才 -----论坛主席/主持人/报告嘉宾

东南大学仪器科学与工程学院教授、院长，国家重点研发计划首席科学家、IET Fellow、国家级青年人才。研究方向为穿戴式医疗与智能监护，出版英文专著1部，在TPAMI、AIMM、JBHI等国际权威期刊发表论文180余篇，SCI他引4000余次，获英国物理学会TOP 1%最佳引文奖、《中国生物医学工程学报》优秀引文奖、中国科协优秀论文等，任MBEC副主编、PMEA执行编委会成员、《生物医学工程研究》副主编，中国生物医学工程学会常务理事、健康工程分会副主委，江苏省生物医学工程学会副理事长。



### 陈 勋

中国科学技术大学教授、长江学者特聘教授 -----论坛主席/主持人/报告嘉宾

研究方向为脑机接口和多模态图像分析，在IEEE SPM/TNSRE/TBME等国际权威期刊上发表论文一百余篇，谷歌学术引用一万余次，曾获IEEE/Elsevier/IOP期刊论文奖、华韬学者奖、达摩院青橙奖及国家优青，连续三年入选全球前2%顶尖科学家榜单，担任国家科技部重点专项总体组专家，中国生物医学工程学会理事、青年工作委员会副主委，中国人工智能学会脑机融合专委会副主委，担任IEEE TIM/SPL/OJSP等国际期刊编委。



### 伍冬睿

华中科技大学教授、IEEE Fellow -----报告嘉宾

华中科技大学人工智能与自动化学院教授、博导、院长助理，IEEE Fellow，IEEE模糊系统汇刊(IF=11.9)主编，《国家科学评论》信息学科编辑工作组成员。主要研究方向为脑机接口、机器学习等。发表Proc. IEEE、IEEE TPAMI、National Science Review等SCI论文100余篇，谷歌学术总引用13000余次。获2023中国自动化学会自然科学一等奖(1/5)、2022教育部青年科学奖、2021中国自动化学会青年科学家奖、2017 IEEE SMCS首届青年科学家奖等，2021-2022蝉联基金委信息科学部、中国电子学会和清华大学共同举办的中国脑机接口比赛技术赛全国总冠军。



### 王超群

山东大学教授、国家级青年人才 -----报告嘉宾

山东省青年泰山学者，山东大学杰出中青年学者。围绕机器人主动感知展开大量研究工作，主持多项国家级省部级项目，发表SCI/EI论文50余篇，成果发表在IEEE TSMCS, IEEE TIE, IEEE TVT, IEEE TASE, IEEE TIM等机器人领域顶级期刊和IEEE ICRA, IEEE IROS等旗舰会议上。首创的基于拓扑路图的机器人环境探索理论和技术受到广泛关注，广泛部署在机器人环境监测、救援等应用中。获得中国机电一体化协会青年科学家奖，山东省技术市场协会金桥奖。

—— | 嘉宾简介 | ——



**边桂彬**

中国科学院自动化所研究员、国家重点研发计划首席科学家 -----报告嘉宾

研究方向为智能手术机器人。作为项目负责人，主持国家重点研发计划项目、基金委国家重大科研仪器研制项目。发表 SCI 论文 60 余篇，获国际会议论文奖 5 项，入选 ESI 高被引论文 3 篇。获授权国内外发明专利 40 项，参与起草国家标准 1 项。以第一完成人获中国仪器仪表学会技术发明奖一等奖和中国发明协会发明创新奖一等奖。担任中国科学院青年创新促进会第六届理事会理事长、科技部十四五“基础科研条件与重大科学仪器设备研发”专项专家组成员，入选中科院青促会优秀会员、北京市杰青和北京市科技新星。



**张 军**

东南大学教授 -----报告嘉宾

东南大学仪器科学与工程学院教授。主要研究方向为机器人仿生机构、机器人感知与控制，主持国家自然科学基金、国家重点研发计划项目子课题等多项国家和省部级项目，在 IEEE TIM, IEEE ToH, IEEE ICRA, IEEE IROS 等期刊和会议发表论文 80 余篇，担任江苏省人工智能学会机器人专委会委员，IEEE TRO/TMECH/TIE 等期刊审稿人，获吴文俊人工智能科技进步二等奖、日内瓦国际发明展银奖、ICARM 最佳会议论文提名奖等，入选常州市龙城英才计划领军人才、东南大学至善青年学者。

3月31日

专题论坛

**具身触觉专题论坛**

论坛主办单位：北京邮电大学 上海交通大学

**中国人工智能学会认知系统与信息处理专委会**

📍 上海西岸美高梅酒店三层美高梅厅B

🕒 16:00-18:00

时间	主题	嘉宾	单位及职务
<b>论坛主席：</b> 方 斌 北京邮电大学教授 任杰骥 上海交通大学助理研究员			
<b>主持人：</b> 方 斌 北京邮电大学教授			
16:00-16:25	面向机器人精细操作的触觉感知与智能	马道林	上海交通大学 副教授
16:25-16:50	面向非结构化复杂场景的视触觉传感器设计	丁文伯	清华大学深圳国际研究生院 副教授
16:50-17:15	视触觉传感器 全过程仿真-现实迁移	陈 睿	清华大学助理 研究员
17:15-17:40	模块化视触觉传感器设计、 优化及其在灵巧操作方面的应用	任杰骥	上海交通大学助理 研究员
17:40-18:00	Panel: 具身触觉	方斌、马道林、丁文伯、陈睿、任杰骥	

## ——| 嘉宾简介 |——

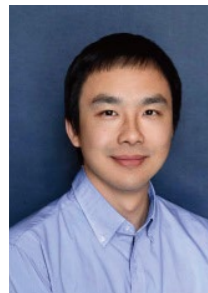


### 方 斌

北京邮电大学教授

-----论坛主席/主持人

北京邮电大学“拔尖人才”教授，中国人工智能学会认知系统与信息处理专委会秘书长，中国人工智能学会杰出会员，入选了国家装备预研教育部联合基金“青年人才”项目。主要研究方向机器人智能感知、交互与操作，获得国际会议 / 国际期刊最佳论文奖 8 项，包括机器人领域顶会 ICRA2021 最佳论文提名奖、ICARM2021 最佳论文奖、ROBIO2019 最佳学生论文奖等。作为首席客座主编在多个 SCI 国际期刊组织了机器人灵巧操作的专刊。多次在国际 IROS 抓取操作比赛中获得冠军。研制的触感灵巧手入选了国家“十三五”科技创新成就展，开发的咽拭子自主采集机器人系统获得了国际日内瓦发明展银奖。同时获得了 IEEE 仿生机电及机器人技术委员会“早期职业生涯奖”、中国指挥控制学会“青年科学家奖”、北京市“创新大工匠”。



### 任杰骥

上海交通大学助理研究员

-----论坛主席/报告嘉宾

上海交通大学机械与动力工程学院助理研究员，主要研究方向包括视觉触觉传感、光度立体视觉、多模态感知与三维重建等，围绕视觉感知及其应用在 TIM、R-AL、TRO、Adv.Intell.Sys.、Smart Mater. Struct.、SPL、IJEM、Measurement 和 CVPR、ICCV、ICRA、CoRL 等机器人与视觉感知相关领域期刊与国际会议上发表论文三十余篇，曾获 ICSMD 最佳海报等，曾入选上海市“超级博士后”资助计划。



### 马道林

上海交通大学副教授

-----报告嘉宾

上海交通大学工程力学系副教授，操作感知与智能实验室 PI，主要研究方向为面向机器人精细操作的触觉感知与智能。获得 ICRA 最佳会议论文奖、Amazon Robotics Best Systems Paper Award 等荣誉，指导团队获中国国际大学生创新创业大赛国赛金奖。主持了国家自然科学基金面上项目、青年项目、“深蓝基金”等科研项目，入选国家青年人才、上海海外高层次人才、中国力学学会“青年人才蓄水池”项目等人才计划。研究成果在 T-RO、R-AL、IJRR 和 ICRA 等知名期刊与国际会议上发表论文 20 余篇。



### 丁文伯

清华大学深圳国际研究生院副教授

-----报告嘉宾

主要研究方向为机器人触觉感知、机器人学、阵列信号处理、智能人机交互、柔性机器人等。国家青年特聘专家，深圳市海外高层次 B 类人才。担任《Digital Signal Processing》副编辑、IEEE JSTSP 机器人感知专刊首席客座编辑和可解释 AI 客座编辑，及多个 IEEE、ACM 研讨会主席。在 Nature Communications、Science Advances、EES、IEEE T-RO、IEEE RAL、IEEE TMC 等领域权威期刊及会议发表论文 70 余篇，ESI 高引 6 篇，期刊封面 3 篇。曾获中国电子学会自然科学二等奖、日内瓦国际发明展金奖、清华大学特等奖学金等。



### 陈 睿

清华大学助理研究员

-----报告嘉宾

清华大学机械系助理研究员。主要研究方向包括智能机器人、三维视觉、触觉感知，承担国家自然科学基金青年基金项目，入选中国博士后科学基金会博士后创新人才支持计划、北京市科协青年人才托举工程及清华大学“水木学者”计划，发表 SCI/EI 论文二十余篇。常年担任 TRO、RAL、ICRA、CVPR 等顶级期刊与会议的审稿人，曾多次获得国际会议最佳论文奖励。

## ——| 赞助单位 |——

### 钻石赞助

华为技术有限公司、腾讯 Robotics X、西安中科光电、上海徐汇城市建设投资（集团）有限公司



### 金牌赞助

中国电信股份有限公司上海、商汤科技



### 银牌赞助

优必选、科大讯飞、字节跳动、真格基金



### 专项赞助

宇树科技、松灵机器人（东莞）有限公司、CAAI Artificial Intelligence Research



## ——| 合作单位 |——

### 主办单位：



### 承办单位：



### 协办单位：



### 支持单位：



诺亚全称诺亚方舟实验室，是华为的AI能力研究中心，立足于人工智能基础算法研究，聚焦打造数据高效和能耗高效的AI引擎。实验室广泛分布于世界各地，在香港、深圳、北京、上海、西安、伦敦、巴黎、多伦多、蒙特利尔、埃德蒙顿等均设有研发分部。

诺亚的使命是通过在人工智能、数据挖掘及相关领域的持续创新，为公司和社会做出重大贡献。在创新的每一个阶段，基于长期和重大项目驱动，我们追求在AI相关领域打造最先进技术，助力公司提供更好的产品和服务。

作为一个世界级的实验室，诺亚正在全力推进AI各领域的前端研发，我们勇于面对人工智能和大数据时代的挑战与机遇，秉承“把数字世界带入每个人、每个家庭、每个组织，构建万物互联的智能世界”这一理念，通过全流程智能化，彻底改进人们工作和生活的方式，以及公司开展业务的模式。



具身智能，像人一样与环境交互感知，自主规划、决策、行动，并具备执行能力。  
(行为主义的极致) —— Alan Turing (1948)

现如今，具身智能已经成为一个备受关注的新赛道。语言/多模态大模型显著加快了具身智能研究的进程，具身智能也能赋予智能体物理实体，与环境交互作用于物理世界，反哺大模型。黄仁勋公开表示“具身智能将引领下一波人工智能浪潮”，李飞飞则认为具身智能是“AI领域的下一个‘北极星’问题，通往AGI的重要路径”，Tesla、OpenAI、Google、NVIDIA纷纷布局具身智能。预测显示，到2030年，全球机器人市场规模预计将达到1600亿至2600亿美元。

诺亚具身智能项目的研究规划目标是打造具身学习通用平台，突破具身学习的关键技术，构建具身智能演练场。其中包括交互闭环的多模态具身推理、Low-cost VLA端到端动作生成、联动自演进等多个研究方向，使能物理空间/规律认知能力，长序列具身任务规划能力，提升动作生成泛化能力，降低新技能迁移成本。最终的目标是基于昇腾CANN平台和MindSpore框架，构建千级任务亿级参数的多模态具身推理和决策基础模型，形成通用智能决策基础能力。同时结合具身智能演练场构建大规模高质量多模态数据集，打造具身智能的关键数据资产，建立具身学习的持续优化闭环反馈机制。

诺亚具身智能项目在基础研究方面有了丰富的积累，相关学术成果包CoTDiffusion、EmbodiedGPT等；

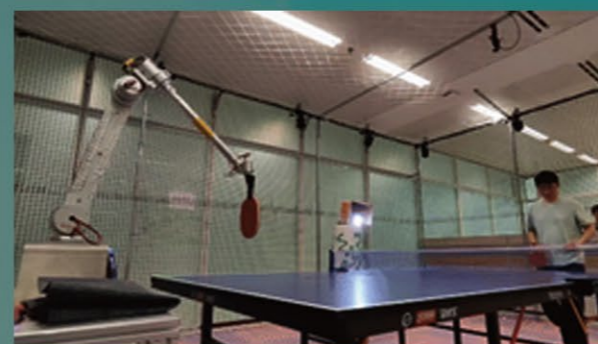
- 基于思维链式拆解的子任务图像生成CoT-Diffusion：首次提出基于扩散模型子任务图生成器，实现多模态提示下长时序任务的思维链可视化，兼具复杂链式拆解能力和精准的图片生成能力，实现底层多模态技能对齐，长时序操控成功率提高21.6%，论文被CVPR 2024 接收。

- 端到端多模态具身智能基础模型EmbodiedGPT：通过制作一个大规模的具身规划数据集EgoCOT，引入一种高效的视觉-语言预训练方法，同时从模型生成的规划查询中提取任务相关特征，形成高层规划和低层控制之间的闭环。在Franka Kitchen 和 Meta-World基准测试中成功率提高了1.6倍和1.3倍。论文被NeurIPS 2023接收。



图一 EmbodiedGPT结构图

诺亚具身智能项目在低成本、高速高精度实时控制技术和基于语言交互的泛操控技术上进行了相关研究验证。如图一所示，通过自研低成本机械臂，构建感知-本体控制端到端闭环的一体化解决方案，并通过实时视觉反馈和在线强化学习微调，实现了在动态变化场景下（如人为干扰、高速场景）的物体鲁棒操控，在200个回合学习打乒乓球等技能。如图二所示，通用物体操控预训练任务涵盖了200多个任务、100多个物体，可见任务成功率达到95%，不可见任务成功率达到74.4%。使能华为全连接大会现场演示一键适配，该项目还提供了语言指令集，利用大语言模型进行具身任务分解，实现了基于人类语言指令的机械臂端到端控制。

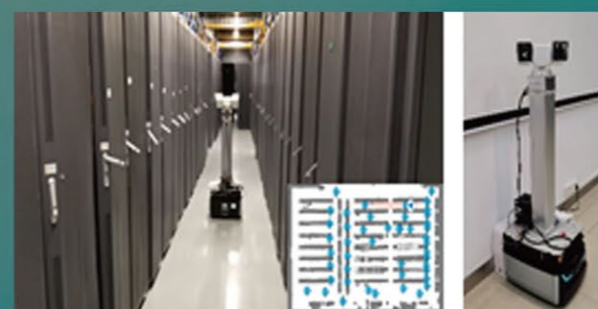


图二 感知-本体控制端到端闭环方案



图三 通用物体操控-HC大会

诺亚具身智能项目也将上述基础能力（自主导航、灵巧观察、自然交互、泛操作技能等）赋能到产线的数据中心巡检和运维机器人。巡检机器人实现全天候自动巡检，设备维护，异常告警，环境监控等；运维机器人基于自主导航、视觉定位、力控调整的硬盘自动化更换。



图四 巡检-设施巡检、机房巡检



图五 运维-硬盘更换

应届毕业生、实习生招聘已开放，欢迎投递简历

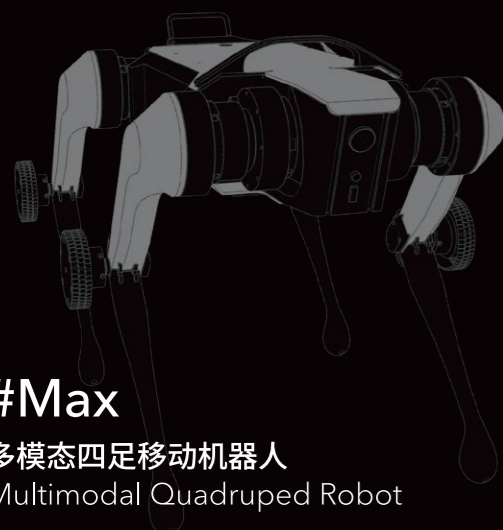
详情请联系 [chidafeng1@huawei.com](mailto:chidafeng1@huawei.com)



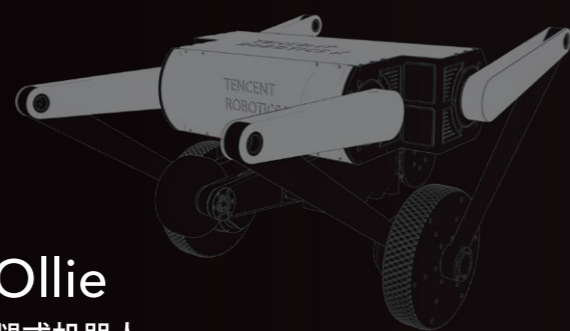
关注诺亚方舟实验室  
微信公众号了解更多

# TENCENT ROBOTICS X

腾讯Robotics X是腾讯的企业级机器人实验室, 于2018年初在深圳建立, 致力于机器人前沿技术的研究与应用, 探索下一代可进化机器人, 连接虚拟与现实世界, 创造人机共存、共创和共赢的未来。



**#Max**  
多模态四足移动机器人  
Multimodal Quadruped Robot



**#Ollie**  
轮腿式机器人  
Wheel-legged Robot



**#Xtender**  
灵巧操作机器人  
Dexterous Manipulation Robot



**#IDC Robot**  
IDC运维机器人  
Data Center Operation and Maintenance

# TENCENT ROBOTICS X

## 主要研究领域 Main Research Areas

### # Agile Locomotion

- / system modelling
- / motion planning
- / trajectory optimization
- / realtime control

### # Dexterous Manipulation

- / robotic grasping
- / fine and in-hand manipulation
- / nonprehensile manipulation
- / bimanual manipulation

### # Intelligent Agent

- / robot decision-making
- / multi-robot collaboration
- / high-precision simulation
- / sim2real transfer

### # Mechatronics

- / mechanism design
- / smart actuator
- / electronics system
- / networking
- / tactile sensor
- / system integration

### # Perception

- / visual perception
- / tactile perception
- / multimodal sensor fusion

联系招聘: [mandyygao@tencent.com](mailto:mandyygao@tencent.com)



微信公众号



Robotics X 官网

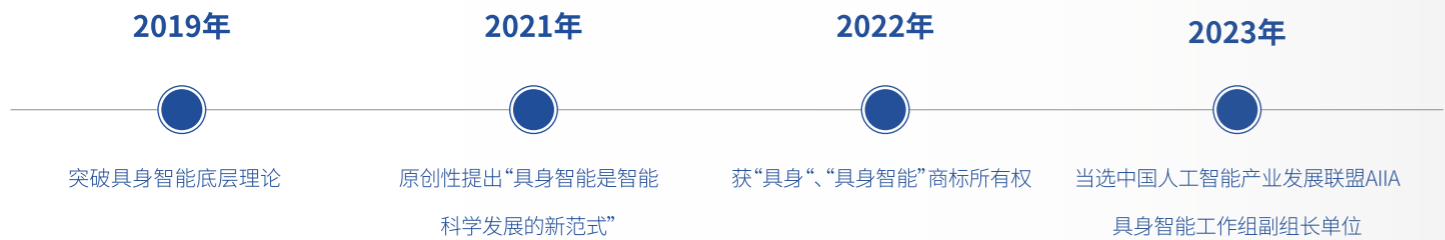
# 公司简介

西安中科光电精密工程有限公司是中科院西安光学精密机械研究所首批孵化的国家级高新技术企业，成立于2013年，以具身智能®视觉识别技术为核心，面向智能制造、国防装备领域，专业从事高端智能机器人研发和生产业务，总部位于西安，在盐城、成都、常德、金华、嘉兴设有子公司。现有员工186人，博士9人，研发人员占比60%以上，是中国人工智能产业发展联盟(AIIA)具身智能工作组副组长单位，拥有“具身”、“具身智能”商标所有权。

全人智能®是公司智能机器人产品品牌，已有智能焊接机器人、智能检测机器人、特种机器人和智能视觉模块四大主力产品，广泛服务于航天、船舶、建筑钢构、工程机械、高端装备等行业客户。始终坚持核心技术研发，以“专注智能机器人产业和技术，服务国家需求，改造生产模式，提升人类生活品质”为发展使命。

## 理论突破, 引领技术革新

创始人吴易明博士率团队依托2016年度科技部重大专项任务支持，于2019年采用现代数学工具突破了具身智能®底层理论，实现了对任意立体对象视觉信息的数学表征，解决了小样本条件下对物体及物体精细结构的精准识别问题。2021年原创性提出“具身智能®是智能科学发展的新范式”，实现了统一智能方法在“核、星、月、舰、机、兵”多领域的应用落地。



## 具身引领, 坚持自研力量驱动

### “三步走”发展定位



### ◆ 研发实力



### ◆ 知识产权成果



### ◆ 四大主力产品



全人智能焊接机器人	智能检测机器人	特种机器人	智能视觉模块
智能性	智能柔性测量	复杂场景	双目立体成像技术
易操作性	高效实时测量	智能识别	基于目标识别 自适应曝光
泛应用性	全局立体测量	自主规划	高反光对象 点云失真度低
高效优质		灵巧精准	宽温、振动、冲击极端应用环境
			超高性价比 工业立体相机

## 联系我们

### 西安中科光电精密工程有限公司

地址: 西安市长安区国家新一代人工智能产业园b7号楼二楼  
西安市高新区现代企业中心东区3栋3层10302室  
电话: 029-61252309



官方微信公众号



具身智能号



# 新质生产力 “AI代表”

优必选工业版人形机器人 Walker S

以科技创新赋能新型工业化 助力构建现代化产业体系



## ABOUT 科大讯飞机器人超脑平台

科大讯飞机器人超脑平台是依托讯飞超脑2030技术底座，面向物理世界、数字世界及元宇宙推出的以多模态交互、大模型理解和软硬件一体为核心的机器人开发平台，帮助开发者快速搭建懂知识、善学习、能运动，适应不同场景的实体机器人与虚拟数字人产品，让机器人走进每一个行业和家庭。



### 行业解决方案



### 商务合作

#### 技术支持

网址: <https://aibot.xfyun.cn>  
 邮件: [aibot\\_support@iflytek.com](mailto:aibot_support@iflytek.com)  
 工单: <https://aibot.xfyun.cn/workOrder>

#### 业务咨询

宋立晨 13339147681  
 唐云峰 17727613689

#### 商务合作

张鑫 15856993963  
 徐盘 18118130573

# 创业，来真格的

## 关于我们

真格基金创立于2011年，是国内最早的天使投资机构之一。自创立伊始，真格基金一直积极在人工智能、芯片与半导体、机器人与硬件、医疗健康、企业服务、新能源、跨境出海、消费生活等领域寻找最优秀的创业团队和引领时代的投资机会。

真格基金从早期陪伴了小红书、Nuro、地平线、依图科技、燧原科技、晶泰科技、Momenta、出门问问、思谋科技、爱笔智能、AutoX、罗辑思维、找钢网、兴盛优选、美菜、蜜芽等公司成长为独角兽企业。

2011年起，真格基金被投资公司云天励飞 (688343.SH)、禾赛科技 (NASDAQ: HSAI)、格灵深瞳 (688207.SH)、水滴 (NYSE: WDH)、逸仙电商 (NYSE: YSG)、优客工场 (NASDAQ: UK)、亿航智能 (NASDAQ: EH)、老虎证券 (NASDAQ: TIGR)、牛电科技 (NASDAQ: NIU)、51Talk (NYSE: COE)、聚美优品 (NYSE: JMEI)、兰亭集势 (NYSE: LITB)、世纪佳缘 (NASDAQ: DATE) 等陆续上市。

自2014年清科“中国股权投资年度排名”设立早期投资机构排名以来，真格基金已连续9年获得“中国早期投资机构30强”TOP3。真格基金创始人徐小平从2016年起连续5年入选福布斯“全球最佳创投人榜单 (The Midas List)”，在2019年榜单中排名第11位。真格基金创始合伙人兼CEO方爱之从2019年起连续5年上榜“全球最佳创投人”榜单，并在2022年排名第12位，在女性投资人中位列第1。同年，方爱之登顶福布斯“全球最佳天使创投人榜单 (The Midas Seed List)”。

真格基金总部位于北京，并陆续布局上海和深圳。我们相信创新，相信冒险，相信好的创业者稀少而珍贵。十几年来，我们一直坚定地地与创业者站在一起，推动他们缔造引领科技创新并改变世界的伟大公司。

## 部分投资案例



# 用科技变革世界

杭州宇树科技有限公司

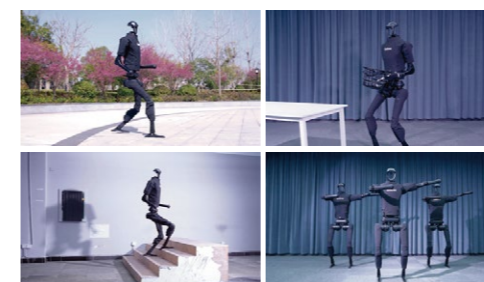


## 宇树科技

- 开创了低成本高性能四足机器人技术方案的先河 (2013年)
- 全球最早公开零售高性能四足机器人的公司 (2016年)
- 全球历年销量领先
- 全球四足机器人行业落地领航者 (始于2017年)
- 全国范围内最早参与全国抗震救灾等实战演习
- 全球四足机器人产业链整合能力最强的公司
- 全球顶级机器人学术圈卓越贡献与影响力
- 全球最早获得 IP68 防护等级认证的四足机器人公司 (2021年)

## Unitree H1

- 国内第一台能跑的全尺寸通用型人形机器人
- 全球最高性价比零售价几十万人民币以内
- 全球近似规格动力性能最强的通用型人形机器人
- 超轻量级设计，小于50kg，最大关节扭矩360N.m
- 360°全景深度感知
- 结合通用 AI，赋能全场景通用应用：工业、服务业等等



☎ 400 626 6518  
 ✉ Laikago@unitree.cc  
 🌐 www.unitree.com  
 📍 浙江省杭州市滨江区东流路88号  
 峰达创意园一号楼





公众号



产品咨询

# COBOT MAGIC

开源双臂遥控操作硬件系统



- 高性能工控机
- 超轻型机械臂
- 推理训练智能作业
- 精准的线控差速底盘
- 模仿与执行精细化动作



构建“移动机器人平台+传感器+算力单元+机械臂+大模型”的完整实施方案  
提供最高效便捷的具身智能科研平台



微信公众号



客服微信

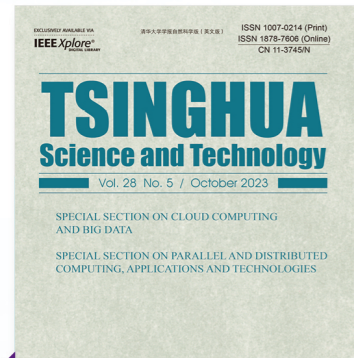
官网: [www.agilex.ai](http://www.agilex.ai)

邮箱: [sales@agilex.ai](mailto:sales@agilex.ai)

联系方式: 17796377363

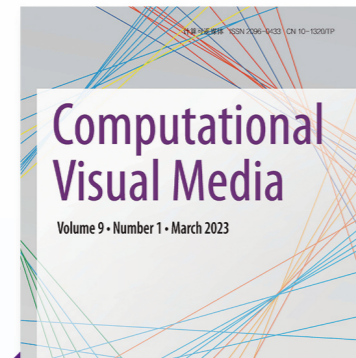
# 清华信息科学期刊群

清华大学主办、清华大学出版社出版、2本 SCIE 收录、2本 ESCI 收录、覆盖信息科学的各个领域



**TSINGHUA Science and Technology**  
Vol. 28 No. 5 / October 2023  
SPECIAL SECTION ON CLOUD COMPUTING AND BIG DATA  
SPECIAL SECTION ON PARALLEL AND DISTRIBUTED COMPUTING, APPLICATIONS AND TECHNOLOGIES

2022 IF **6.6**  
SCIE, Ei Compindex, Scopus, CSCD 等收录  
“中国科技期刊卓越行动计划”梯队期刊




**Computational Visual Media**  
Volume 9 • Number 1 • March 2023

2022 IF **6.9**  
SCIE, Ei Compindex, Scopus, CSCD 等收录  
“中国科技期刊卓越行动计划”梯队期刊




**Fuzzy Information and Engineering**  
Volume 15, Number 1 March 2023  
An International Journal  
Sponsored by Tsinghua University  
Editor-in-Chief: Bing Yuan Cao

2022 IF **1.2**  
创刊时间: 2009  
ESCI, Scopus 等收录



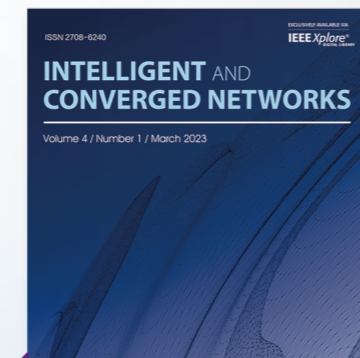
**Big Data Mining and Analytics**  
Vol. 6 No. 3 / September 2023

2022 IF **13.6**  
ESCI, Ei Compindex, Scopus, CSCD 等收录  
“中国科技期刊国际影响力提升计划”D类资助(2016)



**International Journal of Crowd Science**  
Volume 7, Number 1, 2023

2022 CiteScore **2.1**  
创刊时间: 2017  
Ei Compindex, Scopus, Inspec, DOAJ 收录



**INTELLIGENT AND CONVERGED NETWORKS**  
Volume 4 / Number 1 / March 2023

2022 CiteScore **7.2**  
创刊时间: 2020  
Ei Compindex, Scopus, Inspec, DOAJ 收录




**Journal of Social Computing**  
Volume 4 / Number 1 / March 2023

2022 CiteScore **2.4**  
Ei Compindex, Scopus, dblp computer science bibliography, Inspec, DOAJ, Google Scholar 收录



**COMPLEX SYSTEM MODELING AND SIMULATION**  
Volume 3 / Number 1 / March 2023

创刊时间: 2021 预估 CiteScore **7.5**  
Ei Compindex, Scopus, Inspec 收录  
入选《仿真科学与技术领域高质量科技期刊分级目录》T1 级期刊目录、中国自动化学会 A 类期刊  
“中国科技期刊卓越行动计划”高起点新刊资助(2019)



**CAAI Artificial Intelligence Research**  
Volume 1, Number 1, September 2022  
CAAI 人工智能研究 (英文)  
The journal aims to reflect the state-of-the-art achievements in the field of artificial intelligence and its applications, including knowledge engineering, perceptual intelligence, machine learning, behavioral intelligence, brain and cognition, AI chips and applications, etc.  
Editor-in-Chief: Qionghai Dai

创刊时间: 2022  
“中国科技期刊卓越行动计划”高起点新刊资助(2020)



中国人工智能学会  
<https://caai.cn>



中国人工智能学会  
具身智能专委会(筹)



加入专委会



大会官网  
<http://ceai.caai.cn>

以开放获取 (OA) 的模式出版 暂不收取文章处理费 (APC) 快速审稿, 快速发表  
提供免费的英文润色服务 国际化的宣传推广 评选年度优秀论文