中国图像图形学会
CHINA SOCIETY OF IMAGE AND GRAPHICS

常州大学
CHANGZHOU UNIVERSITY

2026 第1届
中国 · 常州 | 2026.12.04-06

CEIR

中国具身智能与机器人大会

CHINA CONFERENCE ON EMBODIED INTELLIGENCE AND ROBOTICS

会议手册



具身赋能 智驱未来

目录

CONTENTS

参会须知 01

会议组织 03

会议日程 05

主旨报告嘉宾 13

专题分论坛 27

单位简介 88

1 参会须知

为保证会议顺利进行，请您注意以下事项:

- 请参会代表按照会议的日程安排，准时参加各项活动，并注意会务组临时通知的内容;
- 请自觉维护会场秩序，服从大会安排，会议期间如无特殊情况，请勿在会场随意走动，自觉维护环境整洁，会场内请勿吸烟;
- 会议期间请将通讯设备关闭或静音状态，如需接听电话请移步至场外；请妥善保管好个人财物及重要文件等贵重物品，谨防丢失;
- 参会期间请您配戴大会证件，无法出示者不得进入会场;
- 餐饮服务：请凭当日餐券用餐，以餐券显示地点为准。

会务联系人/电话

待定 123456789

待定 123456789

待定 123456789

签到时间

12月4日 08:00-20:00

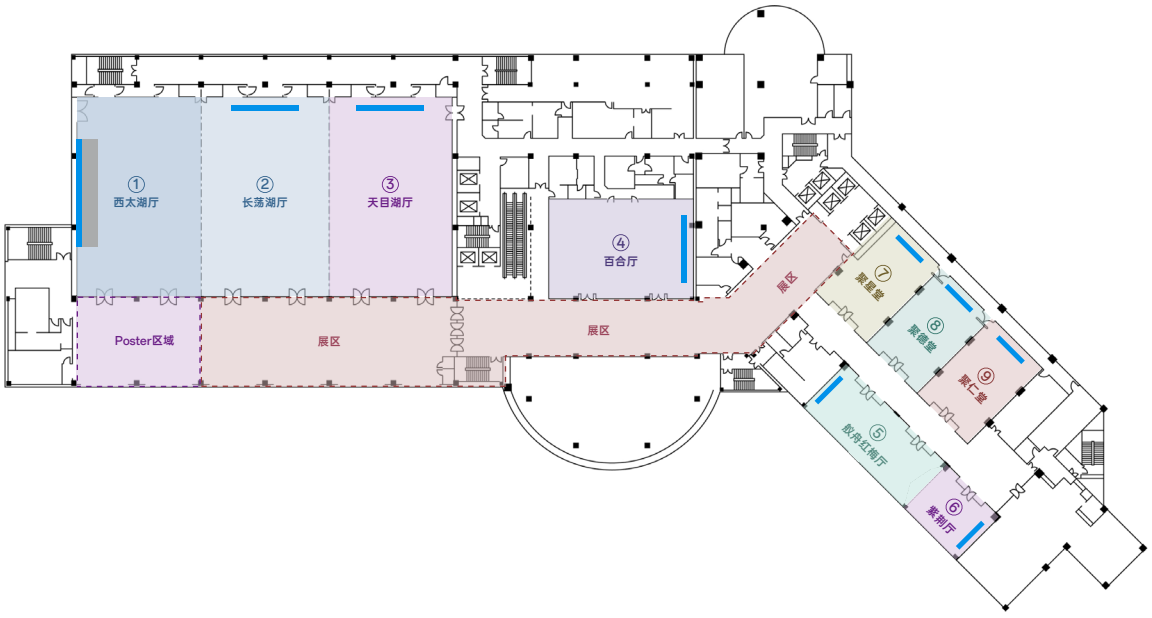
12月5日 08:00-18:00

12月6日 08:00-10:00

分会场平面图


茶花
水仙
牡丹
杜鹃
紫薇
芙蓉
大厅区域
桂花厅
海棠厅
厨房区域
松鹤
松鹤
琵琶
延陵
晋陵
兰陵

1F


①
西太湖厅
②
长荡湖厅
③
天目湖厅
④
百合厅
Poster区域
展区
展区
展区
⑦
聚星堂
⑧
聚德堂
⑨
聚仁堂
⑤
胜利红梅厅
⑥
聚利厅

2F

2 会议组织

大会主席



王耀南院士
湖南大学



胡德文院士
国防科技大学



李树涛院士
长安大学



徐守坤
常州大学

具身智能与机器人战略研讨会主席



孙 炜
合肥工业大学



王 亮
中国科学院自动化研究所



虞晶怡
上海科技大学



姜育刚
复旦大学



邓 成
河海大学

程序委员会主席



徐 静
清华大学



石 林
常州大学



张 辉
湖南大学



单彩峰
南京大学



贾 伟
合肥工业大学

组织委员会主席


鲍秉坤
合肥工业大学


吴小俊
江南大学


张敏灵
东南大学


张鼎文
西北工业大学


刘　毅
常州大学

宣传主席


邴振山
南京大学


朱霖潮
浙江大学


朱　磊
同济大学


郭　丹
合肥工业大学


蒋广琪
常州大学

赞助主席


刘小峰
河海大学


李泽超
南京理工大学


陈　涛
复旦大学


张继文
清华大学


朱鹏飞
东南大学

专题论坛主席


马 楠
北京工业大学


张道强
南京航空航天大学


钟 杭
湖南大学


李冠彬
中山大学


徐天阳
江南大学

产业论坛主席


李世华
东南大学


陆慧敏
东南大学


秦 杰
南京航空航天大学


杨 勋
中国科学技术大学


穆 尧
上海交通大学

专业建设论坛主席


贾 同
东北大学


文 力
北京航空航天大学


邓 方
北京理工大学


方 斌
北京邮电大学


雷亚国
西安交通大学

教育教学论坛主席


张伟男
哈尔滨工业大学


张　乐
河海大学


方　伟
江南大学


王　军
中国矿业大学


业巧林
南京林业大学

讲习班主席


钱建军
南京理工大学


舒祥波
南京理工大学


魏秀参
东南大学


赵　洋
合肥工业大学


彭伟星
湖南大学

青年学者论坛主席


高丙团
东南大学


况　琨
浙江大学


蔡　青
合肥工业大学


侯志民
香港岭南大学


韩义恒
北京工业大学

展示主席



孙彦景
中国矿业大学



毛启容
江苏大学



刘 维
扬州大学



姜 峰
南京信息工程大学



杨 湛
苏州大学

产学研论坛主席



吴祖煊
复旦大学



刘成菊
同济大学



连文昭
上海交通大学



宋 博
中国科学院
合肥物质科学研究院



张景锋
复旦大学

Poster主席



郭 迪
北京邮电大学



钱学林
西北工业大学



王 海
江苏大学



奚 吉
常州工学院



由从哲
江苏理工学院

财务与注册主席



韩 峰
常州大学



谢 核
湖南大学



朱 昊
南京大学



王雪元
常州大学



王 帅
常州大学

3 会议日程

2026年12月4-6日　　常州富都洲际酒店

时间	内容
	2026年12月4日（周五）
14:00-17:00	**具身智能与机器人战略研讨会** **CSIG具身智能与机器人专委会（筹）委员大会** 会议地点：二楼西太湖厅
	讲习班1：具身基础模型：从VLA到世界动作模型 会议地点：二楼长荡湖厅
	讲习班负责人：魏秀参（东南大学）
	报告题目：具身基础模型与VLA基础 报告嘉宾：白辰甲（中国电信）
	报告题目：VLA架构与生成式动作模型 报告嘉宾：李浩然（中国科学院自动化研究所）
	报告题目：世界动作模型的泛化算法讨论 报告嘉宾：贾沛东（北京大学）
	报告题目：具身智能中算法与数据基础设施的迭代演进 报告嘉宾：余金城（清华大学）
	讲习班2：具身世界模型：从环境预测、生成式仿真到机器人规划与决策 会议地点：二楼长荡湖厅
	讲习班负责人：魏秀参（东南大学）
	报告题目：世界模型：从几何表观到物理内涵 报告嘉宾：范　略（中国科学院自动化研究所）
	报告题目：实时交互式视频世界模型 报告嘉宾：赵　敏（南京大学）
	报告题目：世界模型技术在具身机器人领域的应用与思考 报告嘉宾：金　鑫（宁波东方理工大学）
	报告题目：从地理记忆检索到点云驱动的生成式仿真 报告嘉宾：贾萧松（复旦大学）

时间	内容
14:00-17:00	**讲习班3：触觉感知与灵巧操作** 会议地点：二楼百合厅
	讲习班负责人：彭伟星（湖南大学）、赵　洋（合肥工业大学）
	报告题目：视触觉传感器技术及机器人应用 报告嘉宾：胡开明（上海交通大学）
	报告题目：具身多模态交互：从通用感知到主动协同 报告嘉宾：胡　迪（中国人民大学）
	报告题目：触觉感知驱动的多指灵巧操作Advancing Multi-Fingered Dexterous Manipulation through Tactile Sensing 报告嘉宾：肖晨曦（上海科技大学）
	报告题目：面向具身灵巧操作的视触觉传感器设计与具身数采系统 报告嘉宾：任杰骥（上海交通大学）
	青年学者论坛1：具身智能基础模型与智能体学习 会议地点：二楼舣舟红梅厅
	论坛主席：韩义恒（北京工业大学）
	报告题目：具身世界模型统一框架 报告嘉宾：黄　岩（中国科学院自动化研究所）
	报告题目：三维数据驱动的具身感知与交互 报告嘉宾：龙霄潇（南京大学）
	报告题目：机器人学习的数据配方与评测 报告嘉宾：李永露（上海交通大学）
	报告题目：具身智能强化学习训练与智能体化基础设施探索 报告嘉宾：于　超（清华大学（深圳））
	报告题目：具身智能基础模型与智能体学习：从空间理解到多机器人协作 报告嘉宾：唐　浩（北京大学）
	报告题目：群体具身智能关键技术及应用 报告嘉宾：莫　洋（湖南大学）

时间	内容
14:00-17:00	**青年学者论坛2：具身感知、空间智能与多模态交互** 会议地点：二楼聚星堂 **论坛主席：蔡　青（合肥工业大学）** **报告题目：面向复杂任务的智能体：可靠规划与反馈驱动优化** 报告嘉宾：舒祥波（南京理工大学） **报告题目：高维高通量光场感知与决策** 报告嘉宾：乔　晖（清华大学） **报告题目：面向三维空间和开放任务的具身智能规划** 报告嘉宾：王文冠（浙江大学） **报告题目：复杂场景下的高精空间感知与鲁棒具身操作** 报告嘉宾：徐青山（中国科学技术大学） **报告题目：大模型启发的三维人物生成与驱动** 报告嘉宾：朱　昊（南京大学） **报告题目：解放人类双手生产力：触觉器件、数据、模型** 报告嘉宾：崔少伟（中国科学院自动化研究所） **青年学者论坛3：机器人学习、规划与自主决策** 会议地点：二楼聚德堂 **论坛主席：况　琨（浙江大学）** **报告题目：空中智能机器人：从敏捷导航到真实世界学习** 报告嘉宾：任云帆（同济大学） **报告题目：面向长程任务的具身导航与操作** 报告嘉宾：李冠彬（中山大学） **报告题目：大世界具身智能** 报告嘉宾：蔡盼盼（上海交通大学） **报告题目：具身智能体** 报告嘉宾：郝建业（天津大学） **报告题目：受限空间内机器人智能规划与具身操作** 报告嘉宾：阮思朴（北京航空航天大学） **报告题目：面向认知导航的空间感知与行为学习** 报告嘉宾：岳裕丰（北京理工大学）

时间	内容
14:00-17:00	**青年学者论坛4：人形机器人与具身操作智能** 会议地点：二楼聚仁堂 **论坛主席：高丙团（东南大学）** **报告题目：人形机器人的泛化运动控制** 报告嘉宾：张　强（中国科学技术大学） **报告题目：注入空间信息，强化因果推理：复杂场景下的具身操作** 报告嘉宾：李昊昂（香港科技大学（广州）） **报告题目：具身机器人感知的高效性与鲁棒性** 报告嘉宾：曹　虎（东南大学） **报告题目：数据之外：先验如何拓展具身策略的能力边界** 报告嘉宾：刘普泽（同济大学） **报告题目：触觉多模态物理操作模型** 报告嘉宾：原玮浩（南京大学） **报告题目：具身灵巧操作机械手：结构创新与协同设计** 报告嘉宾：张　壮（复旦大学） **青年学者论坛5：具身智能系统与自主机器人** 会议地点：二楼紫荆厅 **论坛主席：侯志民（香港岭南大学）** **报告题目：具身超声方法研究及应用** 报告嘉宾：蔡　青（合肥工业大学） **报告题目：面向集群作业的多水下机器人动态搜索、控制与仿真** 报告嘉宾：王军义（东北大学） **报告题目：康复机器人的人机共融关键技术** 报告嘉宾：李国涛（中国科学院自动化研究所） **报告题目：面向智能驾驶的无监督三维视觉环境感知** 报告嘉宾：范　睿（同济大学） **报告题目：智能超声机器人研究及展望** 报告嘉宾：蒋中亮（香港大学） **报告题目：无人系统时序同步控制方法与应用** 报告嘉宾：李东禹（北京航空航天大学）

时间	内容
	2026年12月5日（周六）
08:30-12:00	**开幕式+大会报告** 会议地点：二楼大宴会厅
	开幕式
	报告题目：待定 报告嘉宾：王耀南（中国工程院院士）
	报告题目：具身智能与机器人化智能制造 报告嘉宾：丁　汉（中国科学院院士）
	报告题目：全驱系统方法——兼谈机器人控制范式 报告嘉宾：段广仁（中国科学院院士）
	报告题目：待定 报告嘉宾：李树涛（中国科学院院士）
	报告题目：物理智能体：人工智能的下一波浪潮 报告嘉宾：张正友（腾讯）
14:00-18:00	**专题论坛1：具身基础模型与VLA智能体** 会议地点：二楼西太湖厅
	论坛主席：张兆翔（中国科学院自动化研究所）
	论坛负责人：李冠彬（中山大学）
	报告题目：空间认知增强的具身导航与操作 报告嘉宾：王　亮（中国科学院自动化研究所）
	报告题目：多模态智能的范式演进：从离身感知到具身认知 报告嘉宾：韩军功（清华大学）
	报告题目：世界模型与具身上下文学习 报告嘉宾：张兆翔（中国科学院自动化研究所）
	报告题目：自进化物理智能体操作系统PhyAgentOS 报告嘉宾：林　倞（中山大学）
	报告题目：浅谈具身智能中的世界模型与自我模型 报告嘉宾：蒋树强（中国科学院大学）
	报告题目：Representation Learning and Generation 报告嘉宾：王井东

时间	内容
14:00-18:00	**专题论坛2：世界模型、世界动作模型、空间智能与具身认知** 会议地点：二楼长荡湖厅 **论坛主席：兰旭光（西安交通大学）** **论坛负责人：张鼎文（西北工业大学）** **报告题目：待定** 报告嘉宾：兰旭光（西安交通大学） **报告题目：具身智能：从语言认知到物理世界模型与因果推理** 报告嘉宾：虞晶怡（上海科技大学） **报告题目：多模态人工智能：感知、生成与决策** 报告嘉宾：姜育刚（复旦大学） **报告题目：待定** 报告嘉宾：徐　昕（国防科技大学） **报告题目：三维感知建模与通用任务具身智能研究** 报告嘉宾：范晓鹏（哈尔滨工业大学） **报告题目：待定** 报告嘉宾：常晓军（中国科学技术大学） **专题论坛3：机器人数据工程与仿真智能** 会议地点：二楼百合厅 **论坛主席：戴玉超（西北工业大学）** **论坛负责人：朱　磊（同济大学）** **报告题目：从3D动态重建到4D世界模型构建** 报告嘉宾：戴玉超（西北工业大学） **报告题目：面向智能制造的机理-数据融合世界模型** 报告嘉宾：徐　凯（中国科学院工业人工智能研究所） **报告题目：待定** 报告嘉宾：穆　尧（上海交通大学） **报告题目：通往物理世界模型的Scaling Law** 报告嘉宾：封　硕（清华大学） **报告题目：面向柔性物体的机器人具身操作学习研究** 报告嘉宾：宋　锐（山东大学） **报告题目：复杂场景下的智能理解与具身控制** 报告嘉宾：唐　漾（华东理工大学） **报告题目：面向具身智能的高效重建与仿真技术** 报告嘉宾：许威威（浙江大学）

时间	内容
14:00-18:00	**专题论坛4：机器人操作智能与灵巧作业** 会议地点：二楼紫荆厅 论坛主席：方　斌（北京邮电大学） 论坛负责人：于志强（北京理工大学） 报告题目：具身世界模型的几何增强与技术演进 报告嘉宾：刘烨斌（清华大学） 报告题目：具身协同建模：机器人协作、人机交互 报告嘉宾：郑伟诗（中山大学） 报告题目：软体机器人的设计与应用 报告嘉宾：谷国迎（上海交通大学） 报告题目：融合视觉-触觉-语言-动作的具身灵巧操作模型研究 报告嘉宾：方　斌（北京邮电大学） 报告题目：面向机器人智能操作的6D物体位姿估计 报告嘉宾：刘　宏（北京大学） 报告题目：机器人仿人控制、触觉感知与技能学习 报告嘉宾：杨辰光（香港理工大学） **专题论坛5：首届具身智能本科专业建设与人才培养研讨会暨首批具身智能本科专业负责人论坛** 会议地点：二楼舫舟红梅厅 论坛主席：贾　同（东北大学）、刘小峰（河海大学） 论坛负责人：舒祥波（南京理工大学）、徐天阳（江南大学） 报告题目：产教融合驱动具身智能人才培养—东北大学交叉专业建设的探索与实践 报告嘉宾：贾　同（东北大学） 报告题目：北京航空航天大学具身智能专业建设情况分享 报告嘉宾：文　力（北京航空航天大学） 报告题目：具身具脑具万物，智能智融智未来 报告嘉宾：邓　方（北京理工大学） 报告题目：北京邮电大学“身-智-网”的具身智能专业建设探讨 报告嘉宾：方　斌（北京邮电大学） 报告题目：浙江大学具身智能专业建设思考与实践 报告嘉宾：侯迪波（浙江大学） 报告题目：西安交通大学具身智能专业建设情况分享 报告嘉宾：施　虎（西安交通大学） 报告题目：南航具身智能交叉专业建设路径初探 报告嘉宾：张道强（南京航空航天大学） 报告题目：中国电子学会机器人分会关于具身智能新专业建设及其课程教材编写工作思考与探索 报告嘉宾：张小栋（西安交通大学）

时间	内容
14:00-18:00	**专题论坛6：机器人多模态感知与交互** 会议地点：二楼聚星堂 **论坛主席：马　楠（北京工业大学）** **论坛负责人：陈　涛（复旦大学）** **报告题目：温室AI采摘工匠：农业中的具身智能机器人** 报告嘉宾：马　楠（北京工业大学） **报告题目：主从遥操作手术机器人的力感知与力反馈技术** 报告嘉宾：宋爱国（东南大学） **报告题目：激光雷达赋能城市空间具身智能** 报告嘉宾：王　程（厦门大学） **报告题目：机器人具身3D感知及自主操作Robot 3D Embodied Artificial Intelligence and Autonomous Manipulation** 报告嘉宾：丛　杨（华南理工大学） **报告题目：理解与生成视角下的物理AI** 报告嘉宾：左旺孟（哈尔滨工业大学） **报告题目：微创腔内柔性机器人与具身智能** 报告嘉宾：任洪亮（香港中文大学） **专题论坛7：工业具身智能与智能制造** 会议地点：二楼聚德堂 **论坛主席：任　磊（北京航空航天大学）　　论坛负责人：王国磊（清华大学）** **论坛负责人：王国磊（清华大学）** **报告题目：类器官智能制造仪器与数据基座** 报告嘉宾：高会军（哈尔滨工业大学） **报告题目：工业具身智控：从垂域大模型到智能工厂** 报告嘉宾：阳春华（中南大学） **报告题目：基于原位测量的大型复杂构件机器人适应性加工技术** 报告嘉宾：孙玉文（大连理工大学） **报告题目：工业大模型+具身智能+数字族谱：驱动新一代智能制造** 报告嘉宾：任　磊（北京航空航天大学） **报告题目：面向故障诊断的联邦学习算法** 报告嘉宾：杨　涛（东北大学） **报告题目：具身智能焊接机器人关键技术与应用** 报告嘉宾：訾　斌（西安电子科技大学）

时间	内容
14:00-18:00	**产业论坛1** 会议地点：二楼天目湖厅
	产业论坛2 会议地点：二楼聚仁堂
	第七届CSIG图像图形技术挑战赛总决赛 会议地点：一楼海棠厅

时间	内容
	2026年12月6日（周日）
09:00-12:30	**产业论坛3** 会议地点：二楼长荡湖厅
	产业论坛4 会议地点：二楼天目湖厅

时间	内容
09:00-12:30	**专题论坛8：服务与特种机器人** 会议地点：二楼百合厅 **论坛主席：徐文福（哈尔滨工业大学（深圳））** **论坛负责人：张　闯（中国科学院沈阳自动化研究所）** **报告题目：空间交会软对接机器人加注与维护技术** 报告嘉宾：梁　斌（清华大学） **报告题目：航天器操控：从遥操作迈向具身智能** 报告嘉宾：黄攀峰（西北工业大学） **报告题目：触力觉感知与具身操作技术** 报告嘉宾：程　龙（中国科学院大学） **报告题目：水下敷缆作业机器人关键技术** 报告嘉宾：王　宇（中国科学院自动化研究所） **报告题目：面向复杂工业部件表面缺陷的机器人智能检测技术及应用** 报告嘉宾：刘　敏（湖南大学） **报告题目：仿生子母扑翼飞行机器人系统设计与异构多机协同控制** 报告嘉宾：徐文福（哈尔滨工业大学（深圳）） **专题论坛9：机器人核心部件与智能硬件** 会议地点：二楼紫荆厅 **论坛主席：郭传飞（南方科技大学）** **论坛负责人：崔少伟（中国科学院自动化研究所）** **报告题目：离电触觉传感技术** 报告嘉宾：郭传飞（南方科技大学） **报告题目：触觉赋能的具身智能机器人：操作与交互** 报告嘉宾：申亚京（香港科技大学） **报告题目：机器人柔性驱动与感知** 报告嘉宾：赵慧婵（清华大学） **报告题目：可反驱机器人关节模组设计与柔顺控制技术** 报告嘉宾：杨桂林（中国科学院宁波材料技术与工程研究所） **报告题目：柔性手术机器人的智能感知与自主控制** 报告嘉宾：刘　浩（中国科学院沈阳自动化研究所） **报告题目：待定** 报告嘉宾：张世武（中国科学技术大学）

时间	内容
09:00-12:30	**专题论坛10：首届具身智能产学研协同创新研讨会** 会议地点：二楼舣舟红梅厅 **论坛主席：石　林（常州大学）** **论坛负责人：刘　毅（常州大学）** **报告题目：新时代高校“具身报国、智启未来”育人共同体建设** 报告嘉宾：俞　磊（浙江大学） **报告题目：具身模型的高效计算及产业实践** 报告嘉宾：陈　涛（复旦大学） **报告题目：待定** 报告嘉宾：陈　立（宇树科技股份有限公司） **报告题目：具身智能的可持续交付之路：从能力形成到真实世界闭环** 报告嘉宾：范圣印（睿尔曼智能科技（北京）有限公司） **报告题目：立足汽车产业底座，探索具身智能产学研协同新范式** 报告嘉宾：郑四发（清华大学） **报告题目：待定** 报告嘉宾：高博扬（北京知形科技有限公司） **报告题目：具身智能浪潮和智元产学研融合思考** 报告嘉宾：魏　昌（智元创新） **专题论坛11：多机器人协同与群体智能** 会议地点：二楼聚星堂 **论坛主席：孟子阳（清华大学）** **论坛负责人：周博宇（南方科技大学）** **报告题目：非线性系统的运行安全分析和控制** 报告嘉宾：洪奕光（同济大学） **报告题目：艇进深蓝-海上智能无人系统探索与开发实践** 报告嘉宾：张卫东（上海交通大学） **报告题目：空间多机器人协同装配与智能操作** 报告嘉宾：汤奇荣（同济大学） **报告题目：群体具身智能驱动的风光氢储低碳能源系统分布式决策** 报告嘉宾：和望利（华东理工大学） **报告题目：群体具身智能系统分布式优化与博弈** 报告嘉宾：温广辉（东南大学） **报告题目：人工智能驱动的自主定位与导航** 报告嘉宾：孟子阳（清华大学）

时间	内容
09:00-12:30	**专题论坛12：具身智能自主无人系统** 会议地点：二楼聚德堂 **论坛主席：张海涛（华中科技大学）** **论坛负责人：徐　升（中国科学院深圳先进技术研究院）** **报告题目：飞行具身智能技术发展和应用实践** 报告嘉宾：高　飞（浙江大学） **报告题目：待定** 报告嘉宾：张海涛（华中科技大学） **报告题目：水下具身智能技术挑战与实践** 报告嘉宾：秦洪德（哈尔滨工程大学） **报告题目：面向现代战争的异构高速飞行器智能决策与控制技术** 报告嘉宾：陈　谋（南京航空航天大学） **报告题目：待定** 报告嘉宾：张燕咏（中国科学技术大学） **报告题目：低空智能：从感知推理迈向群体具身** 报告嘉宾：朱鹏飞（东南大学） **专题论坛13：人形机器人与智能载体** 会议地点：二楼聚仁堂 **论坛主席：张　辉（湖南大学）** **论坛负责人：邴振山（南京大学）** **报告题目：机器人仿生大脑初探** 报告嘉宾：张　辉（湖南大学） **报告题目：轮腿仿生机器人地形适应与自主起身控制** 报告嘉宾：余张国（北京理工大学） **报告题目：大负载长续航人形机器人思考及其研究进展** 报告嘉宾：陶　波（华中科技大学） **报告题目：待定** 报告嘉宾：王启宁（北京大学） **报告题目：并联机构驱动的具身智能机器人创新设计** 报告嘉宾：孙　涛（天津大学） **报告题目：解耦对齐、融合进化 —— 具身智能人形机器人多场景应用的关键技术与实践** 报告嘉宾：熊　蓉（浙江大学） **报告题目：面向夹具装配的柔性线状物体操控** 报告嘉宾：邴振山（南京大学）

时间	内容
09:00-12:30	**专题论坛14：首届具身智能教育教学研讨会** 会议地点：一楼桂花厅 论坛主席：钟　杭（湖南大学） 张伟男（哈尔滨工业大学） 钟　杭（湖南大学） 蔡成涛（哈尔滨工程大学） 周　琪（西南大学） 石　青（北京理工大学） 李泽超（南京理工大学） 刘　勇（浙江大学）

4 主旨报告嘉宾

主旨报告



段广仁 中国科学院院士

报告题目：全驱系统方法——兼谈机器人控制范式

个人简介：

中国科学院院士，IEEE/IFAC/IET/CAA Fellow。1991年破格晋升哈尔滨工业大学教授，现为哈尔滨工业大学控制理论与制导技术研究中心名誉主任。他是国家自然科学基金委创新群体项目、重大项目和基础科学中心项目负责人。现（曾）任中央军委科技委国防科技专业专家组成员、国务院学科评议组控制科学与工程学科召集人、教育部科技委信息学部第5、6和8届委员、IEEE SMC学会“Fully Actuated System Approach”技术委员会主任。作为第一完成人获得国家自然科学二等奖两项；是第四届中国青年科技奖、中国自动化学会科技成就奖和控制理论专委会杰出贡献奖获得者以及IEEE Rudolf Chope 研发奖和IEEE Andrew P. Sage Best Transactions Paper Award获得者，所开创的全驱控制理论体系入选“中国高等学校十大科技进展”。在2025年度科学家影响力排行榜中位居Industrial Engineering and Automation领域全球第一名。

报告摘要：

全驱系统方法于2020-2021年提出。在全体全驱系统方法研究者的共同努力下，控制理论的一个全新的全驱系统方法体系现已形成，它在处理非线性、时变性、滞后特性、非光滑特性等一系列复杂问题上显示出极其强大的优越性，为控制理论发展开辟了一条崭新的途径。另外，IEEE SMC学会“Fully Actuated System Approach”专委会已经成立；“全驱系统理论与应用”国际学术年会已经成功举办了五届，FASTA 2025、2026参会代表均已超千人；“全驱系统控制理论”项目获得2023年度“中国高等学校十大科技进展”；全球已有20多个国家的200余所高校和研究机构的团队在该方向上发表论文超千篇。本报告概述了动态系统控制的全驱控制方法的思想与发展现状，并结合机器人控制问题阐述了全驱系统方法的一些优势。

讲习班1：具身基础模型：从VLA到世界动作模型

12月4日14:00-17:30　　二楼长荡湖厅

论坛议程

内 容	嘉宾
讲习班负责人：魏秀参（东南大学）	
具身基础模型与VLA基础	白辰甲（中国电信）
VLA架构与生成式动作模型	李浩然（中国科学院自动化研究所）
世界动作模型的泛化算法讨论	贾沛东（北京大学）
具身智能中算法与数据基础设施的迭代演进	余金城（清华大学）

讲习班负责人



魏秀参

个人简介：东南大学青年首席教授、博士生导师，国家基金委青年科学基金项目B类（原优青）获得者、国家重点研发计划首席青年科学家、江苏省杰青。主要从事多模态大模型、具身智能和AI4Science方面研究，Google Scholar Citations逾11000次，带领团队开源PyRetri、Hawkeye等细粒度图像分析算法库（均入选ACM Multimedia开源竞赛Winner Entry）。在国际顶级期刊和会议发表论文八十余篇，相关研究工作获得江苏省自然科学百篇优秀学术成果以及含CVPR iNaturalist在内的国际权威学术评测等10余项世界冠军。担任IEEE TPAMI/TIP/TMM/TCSVT编委，NeurIPS/CVPR/ICCV/AAAI等国际会议的领域主席、研讨会主席、讲习班主席等20余次，并任中国图像图形学会理事、Fundamental Research/电子学报（英文版）青年编委、CSIG青托俱乐部主席、CCF-CV/CSIG-青工委副秘书长等。曾入选中国图像图形学会青年科学家奖、吴文俊人工智能优秀青年奖、中国科协青年人才托举工程等。主编教材《解析深度学习》已重印8次并入选十四五国家重点出版物出版规划、中国计算机学会推荐教材、江苏省规划教材及重点教材，另出版学术专著1部。

报告嘉宾



白辰甲

报告题目：具身基础模型与VLA基础

个人简介：白辰甲，中国电信人工智能研究院（TeleAI）领军科学家，伽马智能（Gamma Robotics）创始人，上海交大、复旦大学兼职博导。入选中国科协青年托举人才，上海市青年科技英才扬帆计划，上海市光启青年人才。长期致力于具身智能和人形机器人技术研发和应用，提出首个人形机器人全身运动框架，发表高水平论文80余篇，撰写强化学习专著和首篇大模型驱动的具身智能综述，承担国家自然科学基金面上项目、国家重点研发计划课题等。获世界人工智能大会优秀论文奖、ICCV多地形人形机器人挑战赛冠军等，相关成果受到MIT Technology Review、CCTV等媒体报道。

报告摘要：具身基础模型旨在通过大规模、多任务数据学习可迁移的感知、理解与行动能力，是推动机器人从任务专用系统迈向通用智能的重要方向。本报告围绕视觉—语言—动作（VLA）模型，介绍具身基础模型的基本概念、技术框架与发展脉络，重点讲解视觉语言预训练知识向机器人控制迁移的机制，以及模仿学习、动作表示与生成、多模态融合和闭环执行等基础问题。结合Physical Intelligence/Google/NVIDIA等团队的代表性工作，分析离散动作建模与连续动作生成的设计思路，讨论数据多样性、跨本体适配与泛化评测的关键挑战。最后，从长程任务、物理交互与动作后果预测等问题出发，引出世界模型与动作建模的融合方向，为理解从 VLA 到世界动作模型的技术演进奠定基础。