

韩晨曦

电话: +86 157-1363-8625

邮箱: ibean625@gmail.com

主页: ibean625.github.io



教育经历

清华大学

• 硕士研究生 深圳国际研究生院 人工智能

2024.09 – 至今

导师: 刘厚德

哈尔滨工业大学 (深圳)

• 工学学士 机械设计制造及其自动化 专业排名:1/68

2020.09 – 2024.06

导师: 徐文福、王焦乐

研究概述

• 深耕强化学习、VLA 后训练、Sim-to-Real 及遥操作系统搭建等研究方向。具备从模型算法开发、仿真环境搭建、系统辨识与真机验证的完整科研经历。担任初创公司联合创始人，具备出色的团队管理能力，能独立统筹技术方向、驱动团队攻坚。拥有极强抗压能力、高度自驱力与从 0 到 1 的创新落地能力，敢于挑战高难度课题、承担核心责任。

科研经历

清华大学 | 研究生

• 围绕拟人参考运动生成、全身运动控制、Sim-to-Real 开展研究，形成 PRIOR、PMG 等工作。

2024.09 – 至今

零次方机器人有限公司 | 联合创始人 / 运动控制、后训练部门负责人

• 带领遥操作系统、强化学习训练、VLA 后训练等研究方向，作为联合创始人带领公司市值突破30亿+。

2024.04 – 至今

上海大学 | 访问学者

• 主导自研刚柔混驱人形机器人结构设计、控制方法开发与系统验证，形成SERL等工作。

2023.10 – 2024.04

代表论文

(* 表示共同第一作者, † 表示通讯作者)

- PRIOR: Perceptive Learning for Humanoid Locomotion with Reference Gait Priors** IROS 2026(under review)
Chenxi Han*, Shilu He*, Yi Cheng, Linqi Ye, Houde Liu†
概述: 提出融合参数化步态先验与地形感知的运动控制框架, 用于提升复杂地形下人形机器人步态自然性与地形适应能力。
- PMG: Parameterized Motion Generator for Human-like Locomotion Control** ICRA 2026
Chenxi Han*, Yuheng Min*, Zihao Huang, Ao Hong, Hang Liu, Yi Cheng, Houde Liu†
概述: 提出参数化运动生成器, 以少量参数化运动数据实时合成参考轨迹, 并结合模仿学习与强化学习实现拟人步态控制。
- Structural Optimization of Lightweight Bipedal Robot via SERL** IROS 2024
Yi Cheng*, Chenxi Han*, Yuheng Min, Linqi Ye, Houde Liu†, Hang Liu
概述: 提出结合强化学习与进化搜索的机器人结构优化方法, 用于轻量化双足机器人形态设计与性能提升。
- Safe expeditious whole-body control of mobile manipulators for collision avoidance** BIRob 2025
Bingjie Chen, Yancong Wei, Rihao Liu, Chenxi Han, Houde Liu†, Chongkun Xia, Liang Han, Bin Liang
概述: 构建基于 CBF-QP 的移动机械臂全身避碰控制方法, 在动态场景下实现实时安全避障。
- Visual servoing-based pneumatic hair transplantation mechanism for robotic FUE surgery** BIRob 2023
Fulin Jia, Shenghao Yang, Chenxi Han, Junye Li, Xuanru Han, Chao Zhang, Jiaole Wang†
概述: 提出一种结合气动机制与视觉反馈的自动化植发系统, 验证了高精度自动化植发方案的临床可行性。

荣誉与学术服务

- 哈尔滨工业大学 (深圳) 优秀毕业生 (2024); 本科生国家奖学金 (2021, Top0.2%); 院长奖学金 (2024, Top1%)
- IEEE ICRA Quadruped Robot Challenge 全球第 4 名 (2024); “高教杯”全国大学生先进成图大赛国家一等奖 (2022)
- 软件著作权《基于优化法的人形机器人数据集映射软件》(第一开发人, 2025)
- IEEE ICRA 2025、IEEE RA-L 2026 审稿人

技术能力

- Python, PyTorch, Isaac Lab / Isaac Sim / Isaac Gym, MuJoCo, Pinocchio, Pyroki, Solidworks, AutoCAD