

翟笑晨

✉ xiaochen.zhai@smail.nju.edu.cn · 📞 lol18974625637

🎓 教育背景

南京大学

2023 年 9 月 – 至今

本科在读，计算机科学与技术（脑科学与人工智能）

- 学业表现：专业排名 2 / 24
- 专业技能：英语 6 级 (606 分), PyTorch, Isaac Gym, MuJoCo, Python, C++

📄 发表论文

- Non-Adversarial Imitation Learning Provably Free of Compounding Errors: The Role of Bellman Constraints**

Tian Xu, Chenyang Wang, **Xiaochen Zhai**, Ziniu Li, Yi-Chen Li, Yang Yu.

International Conference on Machine Learning (ICML 2026), Regular Accept. [\[arXiv\]](#)

🔬 科研与项目经历

南京大学 LAMDA-RL 实验室

2025 年 8 月 – 至今

科研实习

- 四足机器人运动控制算法复现 2025 年 8 月 – 2025 年 10 月
在导师指导下独立复现了 Robot Parkour Learning 与 DrEureka 等前沿工作。通过搭建仿真环境并调试代码，成功实现了机器人的端到端视觉运动策略，积累了强化学习算法落地的实战经验。
- 非对抗模仿学习中复合误差的消除机制研究 2025 年 10 月 – 至今
参与非对抗模仿学习 (Non-Adversarial IL) 核心算法研究。针对模仿学习在长程规划中极易出现的误差发散问题，探究了通过在目标函数中引入 **Bellman** 约束以理论层面消除复合误差的机制。主要负责将该数学框架与 IQ-Learn 等基线算法应用于高维视觉连续控制任务，在老师和师兄的指导下完成了实验设计、模型训练与性能剖析，充分验证了新算法在复杂观测空间中的强鲁棒性，产出结果已中稿 **ICML 2026**。

清华大学智能产业研究院 (AIR)

2025 年 12 月 – 2026 年 3 月

自动驾驶 & 具身智能科研实习生

- 双臂具身智能与 VLA 模型架构分析
参与双臂协作任务科研研讨，系统学习了基于 **RoboTwin** 仿真环境的复杂操作建模逻辑。调研了 **RoboBrain-X0** 等通用机器人底座模型的设计特点，并针对其在不同任务中的架构适配性进行了一定理论分析。

AtmoWatcher: 多源卫星温室气体监测系统

2024 年 5 月 – 2025 年 6 月

项目负责人 南京大学创新创业重点立项项目

- 带领团队开发了一套利用多源卫星数据监测温室气体的算法和系统。
- 基于循环神经网络 (RNN) 等深度学习模型分析排放数据并提供未来趋势预测。

💖 荣誉奖项

人民奖学金一等奖 (前 5%)

2024 年, 2025 年

基础学科拔尖奖学金一等奖

2024 年, 2025 年

全国大学生数学建模竞赛省级三等奖

2024 年

🚩 学生工作与社团活动

南京大学“南星计划”返家乡招生组组长
南京大学匡亚明学院学生会活动组织部部长
南京大学匡亚明学院院朋辈导师
南京大学定向越野社、AIA 社 (人工智能协会) 社员

2024 年
2023 年 – 2024 年
2024 年, 2025 年
2023 年 – 至今

📌 自我评价

- **学术热情:** 对生成模型、模仿学习、世界模型及具身智能等方向充满探索热情, 注重数学推导与编程实践结合。在实验室实习期间, 初步探索了从理论分析到代码实现的科研全流程。
- **综合素质:** 热心公共事务, 在担任学生骨干及朋辈导师期间, 展现了良好的统筹组织与沟通协作能力。
- **个人特质:** 具备强自驱力 (Self-motivated) 与出色的学习能力, 勇于探索前沿技术并快速适应新环境。