

杨辰

Chen Yang

华为主任工程师 | 小艺 3D 基模型研发负责人

负责小艺 3D 基模型研发，涵盖模型方向、技术路线与核心实现。长期聚焦 3D 生成与世界模型，研究覆盖 3D 生成基础模型的预训练与后训练、图像对齐的 PBR 纹理生成，以及智能体驱动的结构化场景生成；成果以论文与开源项目形式发布，并已落地产品。

✉ chenyang.res@gmail.com

☎ +86 15821187959

👤 [chensjtu.github.io](https://github.com/chensjtu)🌐 github.com/chensjtu★ [Google Scholar](#)

20+

论文与预印本 · RESEARCH RECORD

近 2,000

GOOGLE SCHOLAR 引用

Young Scientist Award

MICCAI 2023 · TOP 5 / 2,250

3,000+ GitHub Stars

项目累计 · GaussianObject 1.2K

01 工作经历 EXPERIENCE

华为 · 主任工程师 | 小艺 3D 基模型研发负责人 2025 - 至今

- 小艺 3D 基模型：负责模型训练、推理部署与产品落地；模型已接入团队产品小艺 3D x 像素匠 PRO，产品亮相 HDC 2026，上线 50 小时用户数突破 4 万，并获“鸿蒙创新精品应用奖”。
- SUPRA-Text：以第一作者端到端完成团队最新工作：从单张图像生成可重光照的 PBR 3D 资产，纹理与输入图像精准对齐，仅用开源数据训练即可比肩主流商业模型；2.1B 参数模型、推理代码与在线 Demo 已于 2026 年 10 月开源。

华为云 · 3D 视觉实习生 2023 - 2024

- 以第一作者提出 GaussianObject：结合几何初始化、漂浮物去除与扩散修复，稳定极稀疏视角下的 3DGS 优化，无需 COLMAP，仅凭 4 张图像即可重建高质量 3D 物体。成果发表于 ACM TOG (SIGGRAPH Asia 2024)，训练与推理代码已全部开源，获 1.2K GitHub Stars。

华为诺亚方舟实验室 · 机器视觉实习生 2021 - 2022

- 以第一作者提出 NeRFVS：利用神经重建结果构建几何支架，以伪深度与视角覆盖先验约束 NeRF，并通过鲁棒深度损失与方差损失缓解室内自由视角外插中的漂浮物及几何、颜色歧义，实现室内场景自由漫游；发表于 CVPR 2023。

02 核心 3D 生成研究 SELECTED RESEARCH

SUPRA-Text | 纹理与图像精准对齐的 3D 生成 第一作者 · arXiv 2026

完成 SUPRA-Text 的方法设计与端到端实现：以 LoRA 微调的 Qwen-Image 预测参考视角的 albedo、metallic 与 roughness，编码为稀疏 3D 潜空间中的表面对齐观测，再由 Interleaved Flow Transformer 补全不可见区域。在 512 组人类偏好对比中，视觉质量与输入对齐的胜率均高于 Hunyuan3D 3.1、Rodin 2.5、Tripo H3.1、Meshy 7.1 与 Hi3D 3.0。

supra-3d.github.io/supratext github.com/Supra-3D/SUPRA-Text

UniLat3D | 几何与外观统一的 3D 潜空间 共同一作 · Findings of CVPR 2026

担任 mesh decoder 核心负责人。UniLat3D 将几何与外观统一编码为 3D 潜变量：Unified VAE 压缩高分辨率稀疏特征，单个 Flow Matching 模型直接生成该潜变量，再解码为 3D Gaussians 或网格，秒级单阶段生成带纹理的 3D 资产；仅用公开数据训练，模型、代码与在线 Demo 全部开源。

unilat3d.github.io github.com/UniLat3D/UniLat3D

WorldGrow | 可持续扩展的结构化 3D 世界 共同一作并指导 · AAAI 2026 Oral

指导第一作者并主导项目推进。WorldGrow 将 3D 世界组织为结构化场景块，结合上下文感知的场景块补全与由粗到细的合成，在持续扩展中保持几何与纹理一致；X 上浏览量超百万，模型、代码与交互网页全部开源。

world-grow.github.io github.com/world-grow/WorldGrow

SCULPT | 面向可编辑部件的减法式生成 共同一作并指导 · ICLR 2027 在审

指导第一作者并主导项目推进。SCULPT 在结构化 3D 潜空间中做减法式部件生成：联合拆分预测器通过耦合去噪同时生成目标部件与剩余物体，部件数量自适应、部件接口天然对齐，并可任意深度递归拆分。在 PartObjaverse 上，部件级 Chamfer 距离最强基线降低 7.0%，支持带纹理部件的编辑、材质调整与复用。

sculpt-part.github.io github.com/sculpt-part/SCULPT

03 近期研究指导 RESEARCH MENTORSHIP



WorldAct | 对象级可交互 3D 世界

项目发起人、共同作者与研究指导。提出并定义“面向具身智能的高保真可交互环境构建”这一任务，指导团队将整体式 3D Gaussian Splatting 世界转化为对象级、可编辑、可交互的仿真场景；论文已被 **NeurIPS 2026** 接收。

sjtu-deeppvisionlab.github.io/WorldAct [arXiv:2605.15843](https://arxiv.org/abs/2605.15843)

04 精选论文 SELECTED PUBLICATIONS

- 01 SUPRA-Text: 3D Generation with Super-Aligned Texture** arXiv 2026
C. Yang*, J. Fang*, F. Meng*, et al. · [arXiv:2610.22352](https://arxiv.org/abs/2610.22352)
- 02 SCULPT: Subtractive Composition for 3D Part Generation** ICLR 2027 在审
S. Li*, C. Yang*, J. Fang, et al. · [arXiv:2608.13541](https://arxiv.org/abs/2608.13541)
- 03 UniLat3D: Geometry-Appearance Unified Latents for Single-Stage 3D Generation** Findings of CVPR 2026
G. Wu*, J. Fang*, C. Yang*, et al. · [arXiv:2509.25079](https://arxiv.org/abs/2509.25079)
- 04 WorldGrow: Generating Infinite 3D World** AAAI 2026 Oral
S. Li*, C. Yang*, J. Fang, et al. · world-grow.github.io
- 05 WorldAct: Activating Monolithic 3D Worlds into Interactive-Ready Object-Centric Scenes** NeurIPS 2026
J. Hu*, J. Guo*, J. Cen*, C. Yang, S. Li, W. Shen · [arXiv:2605.15843](https://arxiv.org/abs/2605.15843)
- 06 GaussianObject: High-Quality 3D Object Reconstruction from Four Views** ACM TOG 2024
C. Yang*, S. Li*, J. Fang, et al. · doi.org/10.1145/3687759
- 07 NeRFVS: Neural Radiance Fields for Free View Synthesis via Geometry Scaffolds** CVPR 2023
C. Yang, P. Li, Z. Zhou, et al. · openaccess.thecvf.com
- 08 Neural LerPlane Representations for Fast 4D Reconstruction** MICCAI 2023 Best Student Paper
C. Yang, K. Wang, Y. Wang, et al. · doi.org/10.1007/978-3-031-43996-4_5

* 共同第一作者。完整论文列表见 scholar.google.com/citations；投稿状态截至 2026 年 10 月。

05 教育背景 EDUCATION

博士 · 计算机科学与技术	上海交通大学 · 导师：沈为教授	2021.09 - 2025.06
硕士 · 精密仪器	上海交通大学 · GPA 3.76/4.0 · 前 10%	2019.09 - 2021.06
学士 · 精密仪器	上海交通大学 · GPA 3.91/4.3 · 前 30%	2015.09 - 2019.06

06 能力与实践 CAPABILITIES

方向与方法	Unified VAE、Flow Matching、Diffusion / DiT、多模态 3D、结构化潜变量、Gaussian Splatting、NeRF。
编程与工具	Python、C/C++、CUDA / Triton；PyTorch、FSDP / DeepSpeed、OpenCV、OpenGL、Blender。
开放研究	模型、代码与在线 Demo 全部开源，技术报告完整记录实验细节，结果可端到端复现。
研究工程	基于公开数据的预训练与后训练、数据清洗、评测流程、模型交付与产品落地。

07 荣誉与影响力 RECOGNITION

出版	《动手学计算机视觉》 累计刊印 15,000 册
学术荣誉	MICCAI 青年科学家奖 Top 5 / 2,250 · 2023
奖学金	英特尔奖学金 国家奖学金 Top 5 / 100+ · 2023 上海交大 Top 3% · 2021
竞赛	华为中国大学生 ICT 大赛一等奖 88 支队伍第 1 名 · 2021

学术服务：CVPR、ICCV、ECCV、NeurIPS、ICLR、ICML、AAAI、MICCAI、SIGGRAPH / SIGGRAPH Asia 等会议审稿人；ACM TOG、IEEE TPAMI、TMI、TVCG 等期刊审稿人。