**金奥博学术报告会**

题目：基于手绘线的3d建模

报告人：金奥博在读博士生，美国休斯顿大学

地点：理工D楼318室

时间：2020年9月19日星期六上午10:00-11:00

报告摘要：基于手绘线的建模着重于简化建模流程，现在的手绘线建模技术还不能达到很好的精度。主要原因是手绘线不能提供足够的建模信息（深度信息）。现有的技术通过根据多视角手绘线或者有语意信息的手绘线输入来获取足够的建模信息来完成建模过程。为了简化输入信息并且尽量保持建模精度，我们提出了通过构建手绘线和3D模型的联合嵌入空间来实现建模。我们借助于VAE模型和3D卷机网络来搭建联合嵌入空间，嵌入空间上可以根据输入的手绘线找到对应的3D模型的向量表示，从而通过卷机解码器来生成最接近手绘线的3D模型。

报告人简介：金奥博，男，现为休斯顿大学计算机图形和多媒体实验室在读博士。2011年在大连理工大学电气工程及自动化专业获得学士学位，并于2016年在休斯顿大学电气工程专业获得硕士学位，2016年起在休斯顿大学开始攻读博士学位。2014年和2019年分别在休斯顿的WellResolutionTechnology和Aramco实习，现在阿里巴巴达摩院医疗AI部门实习，主要研究方向是基于手绘线的3D建模以及人体重建。