# 面向无人驾驶的视觉计算技术研究

**报告人：沈建冰，北京理工大学教授博导**

**时间：5月19日（周六）上午10:00**

**地点：安徽大学磬苑校区理工D楼318会议室**

**内容简介：**视觉计算与环境感知是无人驾驶中最基础的部分。着重介绍无人驾驶视觉感知系统中的视觉计算关键技术。具体包括复杂场景的光照模型分析，抗遮挡的实时视觉运动目标跟踪方法，利用非线性学习与模型更新的视觉目标跟踪方法，运动模糊估计与视觉目标跟踪的统一计算方法，立体视觉及运动高阶优化分析方法，基于深度强化学习的驾驶行为预测，视觉显著性感知分析与跟踪目标分割技术等相关内容。

报告人简介：沈建冰、北京理工大学计算机学院、教授/博导、教育部新世纪优秀人才、IEEE Senior Member，图像计算与机器智能研究所所长。曾在美国加州大学洛杉矶分校、瑞士苏黎世理工学院、美国普渡大学、澳大利亚国立大学、新加坡国立大学等进行博士后与访问研究。已发表论文100多篇，包括以第一作者与通讯作者发表国际权威期刊IEEE Trans.汇刊(**IEEE TPAMI, IEEE TIP, IEEE TNNLS, IEEE TVCG, IEEE TMM, IEEE TITS, IEEE TCYB, IEEE CSVT**)和国际顶级会议**IEEE CVPR, IEEE ICCV** (CCF推荐A类)共55篇。Google Scholar引用3200多次，多篇论文入选**ESI**高被引论文。作为负责人主持国家自然基金面上项目，国家973项目子课题等科研项目。先后获得陆增镛CAD&CG高科技奖，教育部新世纪优秀人才，北京市青年英才和霍英东教育基金等荣誉。担任国际重要SCI期刊Neurocomputing(IF=3.317)编委, IEEE CVPR, IEEE ICCV, IJCAI, AAAI, ECCV, ACM MM等多个国际会议的TPC成员。目前主要从事无人驾驶与深度学习，智能监控与视频分析的研究工作。