

## 2017 年“人机所年终总结会”会议日程

会议时间：2018 年 1 月 26 日（周五），8:30-17:00

会议地点：中二楼 1200 大教室（上午）、科学馆 324/315/204 会议室（下午）

时 间	内 容			主持人
08:30-08:35	郑老师讲话			杨 勐
08:35-08:40	刘老师讲话			
08:40-10:10	学术报告1：薛建儒 教 授 无人车的场景理解与自动驾驶			兰旭光
	学术报告2：孙宏滨 教 授 超高清视频显示处理的算法与VLSI架构协同设计			
	学术报告3：王 飞 教 授 题目待定			
10:10-10:20	人机所之星、服务标兵候选人介绍与投票			杨 勐
10:20-10:40	全体师生合影、休息			
10:40-11:30	学术报告4：左炜亮 博士生 基于对称均匀线性阵列的远场与近场信号源定位			杜少毅
	学术报告5：季 虹 博士生 同步EEG和fMRI数据的时空联合分析			
	学术报告6：梁国强 博士生 基于深度学习的人体姿态估计算法及其应用研究			
11:30-11:40	颁发表彰奖励			杨 勐
11:40-12:00	人机所俱乐部换届、新成员见面			
12:30-14:30	午间休息			
14:30-17:00	研三毕业论文开题报告			
	讨论组 1 (324 会议室)	讨论组 2 (315 会议室)	讨论组 3 (204 会议室)	

研三学位论文开题报告教师分组	
讨论组 1	讨论组 2
组长：梅魁志 成员：郑南宁、辛景民、孙宏滨、葛晨阳、宋永红、徐林海、魏平、王乐（秘书）	组长：陈霸东 成员：刘跃虎、龚怡宏、王飞、张元林、袁泽剑、张雪涛、崔迪潇（秘书）
讨论组 3	
组长：王进军 成员：薛建儒、兰旭光、杜少毅、任鹏举、汪建基、杨勐、刘龙军（秘书）	

研三开题报告（讨论组 1）	
14:30-17:00 每人讲 10 分钟，回答问题 5 分钟	房亚男：北斗卫星导航系统精密定轨关键技术研究
	钟阳：融合激光和图像的大范围车道线地图创建与定位
	陈涛：基于立体视觉的交通场景表达与可行驶区域探测方法研究
	陈嘉怡：基于认知地图的三维场景艺术图像生成
	吕杰：驾驶员疲劳检测的深度递归模型与系统实现
	王伟农：基于多任务学习的再识别问题应用性探究
	孙继发：空间非合作目标鲁棒三维重建方法研究
	邱熙：基于非监督学习的图像视频处理技术方法研究
研三开题报告（讨论组 2）	
14:30-17:00 每人讲 10 分钟，回答问题 5 分钟	刘嘉敏：人脸表情与 EGG 信号融合的情感识别 LSTM-RNN 算法研究
	董继尧：基于运动想象的在线脑机接口
	张植：基于深度学习的动态手势检测与识别方法研究
	汪子钦：基于卷积神经网络的目标分割算法研究
	段旭欢：多视频共有动作的协同定位与分割
	李文林：城区环境下无人车最优运动规划的研究
	杨龙超：基于区域全卷积网络的单目标追踪
	王颖：基于眼动行为的视觉搜索目标推理算法研究
研三开题报告（讨论组 3）	
14:30-17:00 每人讲 10 分钟，回答问题 5 分钟	朱梦娇：可配置可重构的神经网络计算平台
	陈佩：基于 MSE 和 SSIM 的稀疏编码存储优化算法研究
	王康：基于压缩传感的深度视频编码
	高榕：基于 Caffe 的嵌入式多核处理器并行实现
	陈利：新型散斑编解码技术与三维重建
	陈亚南：基于子空间聚类的复杂非刚体运动的三维重建
	颜峰：基于视觉显著性的非结构化三维点云简化与传输
	毕泊：精确的非刚体配准算法及其应用