# 目录

留意期刊:	2
THE VISUAL COMPUTER(TVC)	2
IEEE SENSORS JOURNAL(IEEE trans)	2
IEEE Access(名声很臭,但是好投)	3
IEEE Transactions on Industrial Informatics(双一区, top)	3
IEEE SIGNAL PROCESSING LETTERS	4
ICME   ICASSP	4
期刊会议相关	6
期刊层次查询网站	6
文献来源	6
综述_Deep Learning for 3D Point Clouds: A Survey	6
综述_Deep 3D Object Detection Networks Using LiDAR Data	Α
Review	7
综述_A Survey on 3D Object Detection Methods for Autonomou	IS
Driving Applications	7
综述_作为一个 0 基础三维点云深度学习的研究生,如何快速力	\
门? - 知乎 (zhihu.com)	7

# 留意期刊:

### THE VISUAL COMPUTER(TVC)

### IEEE SENSORS JOURNAL(IEEE trans)

IEEE SENSORS JOURNAL | 审稿快,但第一次大修重投是基本操作 | 名声不错,但是跟计算机方向不太吻合



## IEEE Access(名声很臭,但是好投)



## IEEE Transactions on Industrial Informatics(双一区, top)

分区很高, 并且风评不错, 所以难是肯定的。

但是, 学科比较杂, 定位不清楚, 相较于计算机领域的 top 期刊, 这个可能好一些。



### IEEE SIGNAL PROCESSING LETTERS

审稿周期短, 其他没了解						
2022年▼						
IEEE SIGNAL PROCESSING LETTERS						
	刊名	IEEE SIGNAL PROCESSING LETTERS				
	年份 2022					
	ISSN	1070-9908				
	Review	否				
	Open Access	否				
	Web of Science	SCIE				
	学科			Top期刊		
大类	工程技术			否		
小类	ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC 工程: 电子与电气					

## ICME | ICASSP

CCF-B

毕业神会, 其他没了解

IET Computer Vision(四区, 审稿快)

\*\*\*ICRA && RAL[期刊] (CCF-B)

还有个机器人领域顶会, IROS, CCF-C

(54 封私信 / 80 条消息) 机器人领域最好的会议是什么? - 知乎 (zhihu.com)

机器人领域顶会,但如果投 cv 相关难度会小一些

每年9月份截稿 - 来年1月份出录取通知

#### 常年录取率在 40%左右

#### **ICRA**

我目前投ICRA的战绩是六投六中,感觉ICRA的审稿人都比较reasonable,但同时又很实际。你可以只用仿真,设计的算法可以是已有的东西拼接起来的,但是你解决的问题一定要具有独特的意义,并且你的算法是为你的问题服务的。审过不少把ICRA完全当视觉会议投的,模型搭了一堆积木,却说不出为什么这样搭,最后又没讲清楚能解决啥实际问题,这种大概率挂。所以ICRA里你设置问题的setting非常重要。

#### IEEE Robotics and Automation Letters(RAL)

ieee robotics and automation letters

实力: 16年创刊,两年的h5 index 已经20多了,等到5年统计完全后必然到达icra差不多水平 (icra 目前是谷歌学术<sup>Q</sup>ro领域第一h5 为75)。今年中肯定会收入sci,目测至少jcr 2区以上?

另外,它可以跟ICRA IROS RSS等会议合作投同一篇,一次审稿,有两个committee独立决定录取

再另,他承诺180天时效:180天内,要不发表,要不据稿。

利益相关:本人投了icra 19 with ral option,两方均已中。RAL审稿质量明显高于icra iros<sup>Q</sup>,而且非常快,比承诺还快。打算以后每年都投…

可以和 ICRA 同投, 而且速度快!!!

### 今年开始已经没有ral optional with iros/icra的选项了吗?

发现好像官网已经没有联投了,只有中了ral才可以推会议

Shit

# 期刊会议相关

### 期刊层次查询网站

https://www.x-mol.com/8Paper/list

中国科学院文献情报中心期刊分区表 (fenqubiao.com)

## 文献来源

ICCV - ECCV - CVPR | 图形学顶会 SIGGRAPH

精选了 61 篇三维点云顶会论文及源码分享, 含 2023 最新 - 知乎

(zhihu.com)

Docs (feishu.cn)

(45 封私信 / 80 条消息) 有没有人可以一个人在家发表图形学顶会(SIGGRAPH) 论文? - 知乎 (zhihu.com)

Peng-Shuai Wang (wang-ps.github.io)

王鹏帅-Al2000-北大王选计算机实验室-三维深度学习

综述\_Deep Learning for 3D Point Clouds: A Survey

【论文阅读·综述】 Deep Learning for 3D Point Clouds: A

综述\_Deep 3D Object Detection Networks Using LiDAR Data A Review

综述\_A Survey on 3D Object Detection Methods for Autonomous Driving Applications

综述\_作为一个 0 基础三维点云深度学习的研究生,如何快速入门? - 知乎 (zhihu.com)