

[链接1](http://www.homepage.zjut.edu.cn/ls/)

[链接2](http://www.cs.zjut.edu.cn/staffs/liusheng.html)

**在研课题：**

1、国家重点研发计划课题，2018YFB1305202，手势/体势动作行为识别及意图认知，2019-06至2022-05，在研

2、国家重点研发计划子课题，2018YFB1305204，多模态信息融合人机自然交互与验证平台，2019-06至2022-05，在研

3、国家自然科学基金委员会, 面上项目，动态视觉认知子空间构建与应用，61876167，2019-01至2022-12，在研，第二参与人

4、国家自然科学基金委员会, 面上项目，未知复杂环境下目标长时鲁棒跟踪方法研，2019-01至2022-12，在研，第二参与人

|  |  |
| --- | --- |
| **人机交互** | ICASSP 2023 SQA: Strong Guidance Query with Self-Selected Attention for Human-Object Interaction Detection(提出了一种具有自选注意力的强引导查询模型，称为 SQA)  2022 Human Interaction Recognition with Skeletal Attention and Shift Graph Convolution  2022 PA-AWCNN: Two-stream Parallel Attention Adaptive Weight Network for RGB-D Action Recognition（动作识别）  2022 Video-based body geometric aware network for 3D human pose estimation(人体姿态估计) |
| **3D目标检测** | 2022 SMS-Net: Sparse multi-scale voxel feature aggregation network for LiDAR-based 3D object detection（提出了一种稀疏多尺度体素特征聚合网络（SMS-Net）） |
| **语义分割** | 2023-02-16 融合稀疏注意力和实例增强的雷达点云分割(提出一种基于稀疏注意力和实例增强的雷达点云分割方法，有效提高了激光雷达点云语义分割精度)  ICASSP 2023 VLKP:Video Instance Segmentation with Visual-Linguistic Knowledge Prompts (提出了一种具有视觉语言知识提示（VLKP）的视频实例分割方法，这是一种用于离线视频实例分割的新范例) |
| **三维重建** | 2020 Aerial–ground collaborative 3D reconstruction for fast pile volume estimation with unexplored surroundings(提出了一个利用配备摄像头的无人机和无人地面车辆协作框架，可以在短时间内准确估算自由成型桩的体积)  2019-9-27 Simultaneous 3D Motion Detection, Long-Term Tracking and Model Reconstruction for Multi-Objects(提出了一个 3D 运动检测和长期跟踪系统，同时对动态对象进行 3D 重建) |
| **路径规划** | 2020 Trend-aware motion planning for wheeled mobile robots operating in dynamic environments(提出了一种称为趋势感知运动规划 (TAMP) 的运动规划算法，用于动态避障，该算法与时间弹性带相结合) |
| **SLAM** | 2020 复杂场景下视觉先验信息的地图恢复SLAM(提出一种具有重新初始化,地图重用与地图恢复能力的视觉SLAM系统)  2018 An RGB-D-Based Cross-Field of View Pose Estimation System for a Free Flight Target in a Wind Tunnel(我们介绍了一种跨视场 (FOV) 实时位姿估计系统，该系统可为风洞环境中的自由飞行飞机提供高精度位姿估计。) |
| **遥感图像分割** | 2021 CT-UNet: An Improved Neural Network Based on U-Net for Building Segmentation in Remote Sensing Images |

[参考](https://xueshu.baidu.com/scholarID/CN-BJ73917J)