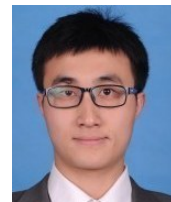




李振邦

132-6029-5020 | lizhenbang56@163.com | 北京市海淀区
<https://lizhenbang56.github.io/>
2021 应届生 | 求职意向：计算机视觉算法工程师



教育经历

中国科学院大学

北京

模式识别与智能系统 博士

2018年9月 - 2021年6月

- 培养单位：中国科学院自动化研究所 模式识别国家重点实验室
- 指导教师：胡卫明 研究员

模式识别与智能系统 硕士

2016年9月 - 2018年6月

- 培养单位：中国科学院自动化研究所 模式识别国家重点实验室
- 指导教师：胡卫明 研究员

北京理工大学

北京

计算机科学与技术 本科

2012年9月 - 2016年6月

- 荣誉/奖项：北京市普通高等学校优秀毕业生

专业技能

- 研究兴趣：包括计算机视觉和模式识别，重点是视频目标跟踪、图像目标检测等。
- 编程能力：熟练掌握编程语言 python 及深度学习框架 pytorch，可快速掌握基于深度学习的网络模型。
- 科研能力：具有顶级学术论文发表经验；紧跟研究热点，并能及时阅读相关领域最新文献，掌握前沿算法。
- 英文水平：通过 CET-6，能够顺畅地读写英文论文和文档。

研究经历

Een-To-End Temporal Feature Aggregation For Siamese Trackers

第一作者

27th IEEE International Conference on Image Processing (ICIP 2020)

- 《用于孪生跟踪器的端到端时间聚合》
- 关键词：计算机视觉，目标跟踪。
- 虽然基于孪生网络的目标跟踪器已经取得了良好的性能，但是如何在孪生跟踪器中利用时间信息尚未进行广泛研究。本文提出了一种新颖的孪生跟踪体系架构，该架构配备了一个时间聚合模块，通过聚合来自相邻帧的时间信息来改善每帧的特征。这种时间融合策略使孪生跟踪器能够处理由于运动模糊和遮挡等原因导致的较差的目标表现。此外，本文在孪生网络中引入了对抗性 dropout 模块，以端到端的方式学习具有判别性的目标特征。实验表明，所提出的跟踪器性能优于最先进的跟踪器。

Globally Spatial-Temporal Perception: A Long-Term Tracking System

第一作者

27th IEEE International Conference on Image Processing (ICIP 2020)

- 《全局时空感知：一个长期跟踪系统》
- 关键词：计算机视觉，目标跟踪。
- 孪生跟踪往往使用局部搜索机制进行跟踪，因此倾向于产生累积误差，从而导致跟踪随时间的漂移。提出了一种新的孪生跟踪器，基于全局感知机制来减少累积误差并提高鲁棒性。此外，本文还添加了基于 CNN 的轨迹预测模块，该模块利用目标的时间运动信息来减轻近似目标的干扰。这两个空间和时间模块利用高级表现信息和互补轨迹信息来提高跟踪的鲁棒性。实验表明，所提出的基于全局时空感知的跟踪系统的性能优于最先进的跟踪器。

项目经历

内容智能播控平台

央广视讯（上海）

2018年9月 - 2018年12月

- 该平台旨在实现在复杂多变的互联网环境下快速发现文本、图片、视频的各类风险，播控互联网的信息内容安全。本人主要负责利用深度学习技术，设计视频风险信息分类识别模块，对互联网平台的视频（含短视频和直播室）内容，进行涉黄、政、暴、恐、垃圾信息进行智能检测和识别。