



基于自监督学习的摸鱼神经网络

SlackNet: How to Slack Off Happily via Self-Supervised Learning

答辩人： 咸鱼
学号： 21700000
专业： 摸鱼技术与工程
导师： 老咸鱼

老和山职业技术学院

2020 年 3 月 12 日

1. 各位老师、同学，上午好！我是咸鱼。今天我要答辩的论文题目是“基于自监督学习的摸鱼神经网络”。



目录

研究背景

研究思路

研究内容

总结与展望





目录

研究背景

研究思路

研究内容

总结与展望





摸鱼

摸鱼是人类生存的必要条件^[1;2]。





目录

研究背景

研究思路

研究内容

总结与展望





思路

摸鱼必不可少。需要学会摸鱼。如何优雅地摸鱼。





目录

研究背景

研究思路

研究内容

总结与展望





网络设计

端到端的摸鱼神经网络设计。



目录

研究背景

研究思路

研究内容

总结与展望





总结

还是摸鱼适合老子。





展望

今后也要做一条快乐摸鱼的咸鱼。





研究成果

攻读学位期间取得的科研成果

- 发明专利“一种基于自监督学习的工作摸鱼方法”已受理。发明人：老咸鱼，咸鱼。
- Salty Fish, and Old Salty Fish. "SlackNet: Slacking Off Happily via Self-Supervised Learning." IEEE Transactions on Slacking Off. TSO 期刊 (ZJUTop, CCF-A 类), 已录用, IF 9999。

参考文献 I

- [1] KARRAS T, LAINE S, AITTALA M, et al. Analyzing and Improving the Image Quality of StyleGAN[J]. ArXiv, 2019, abs/1912.04958.
- [2] HEUSEL M, RAMSAUER H, UNTERTHINER T, et al. GANs Trained by a Two Time-Scale Update Rule Converge to a Local Nash Equilibrium[C] // Advances in Neural Information Processing Systems (NeurIPS). 2017.