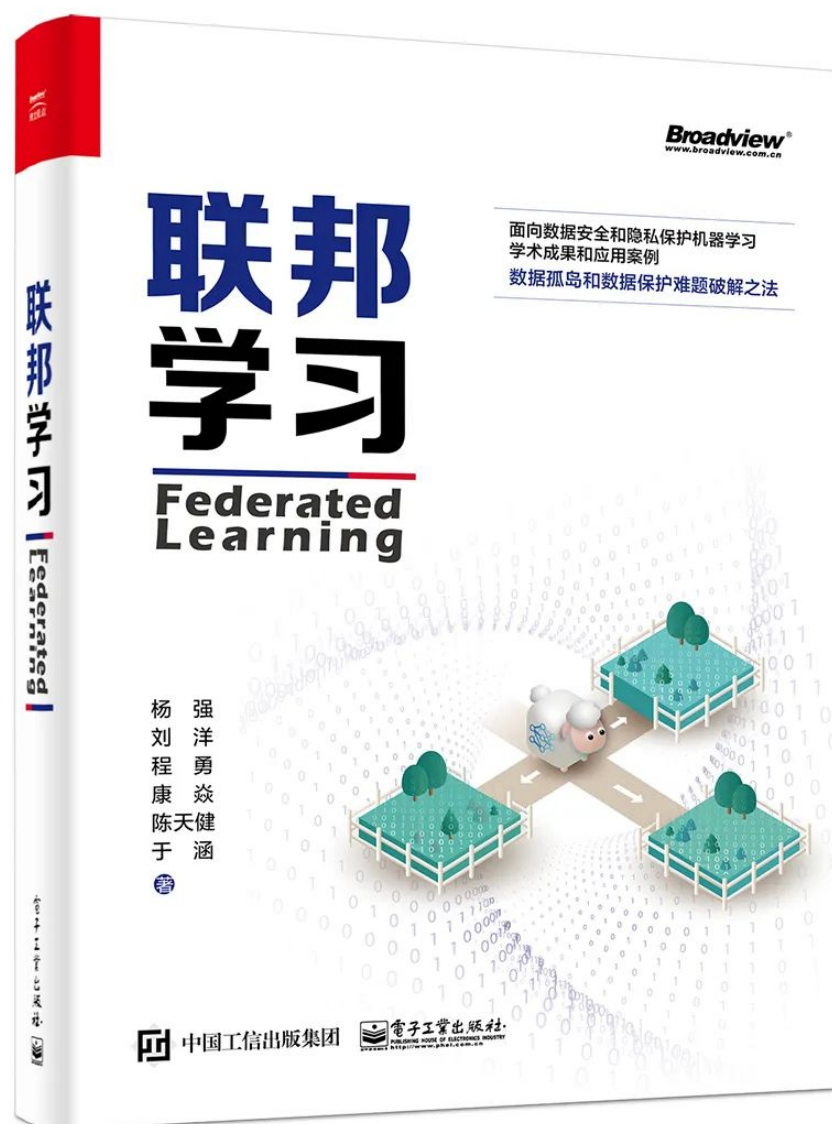


>> 推 荐 书 单——人工智能篇 <<

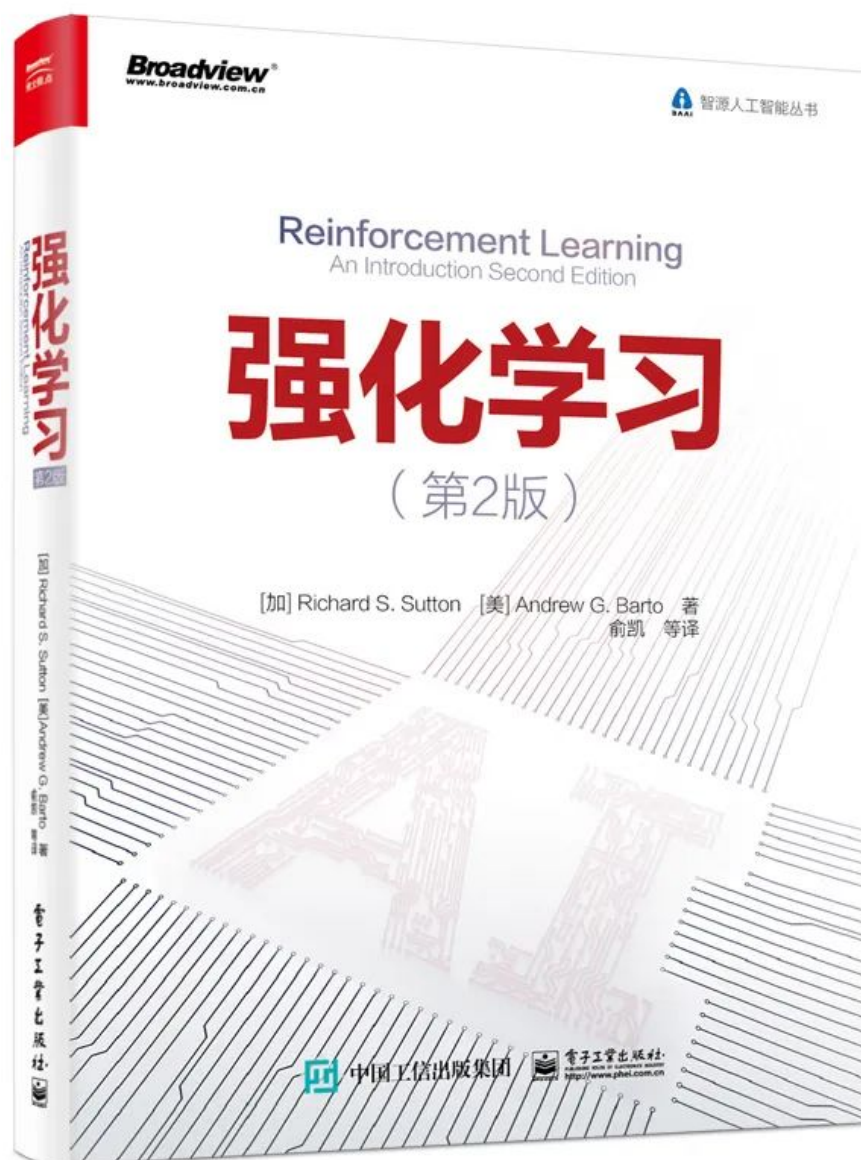
■ 《联邦学习》



杨强 等 著

- 本书凝聚了杨强教授团队的多年学术成果和工程经验
- 国际首部全面、系统论述联邦学习的中文著作
- 剖析了联邦学习与数据安全、隐私保护的前沿学术成果
- 涵盖隐私保护技术，联邦学习定义、分类、算法和系统，联邦学习激励机制等
- 论述联邦学习在计算机视觉、自然语言处理和推荐系统等领域的应用
- 探讨如何解决用户隐私、数据安全及联邦学习应用落地问题

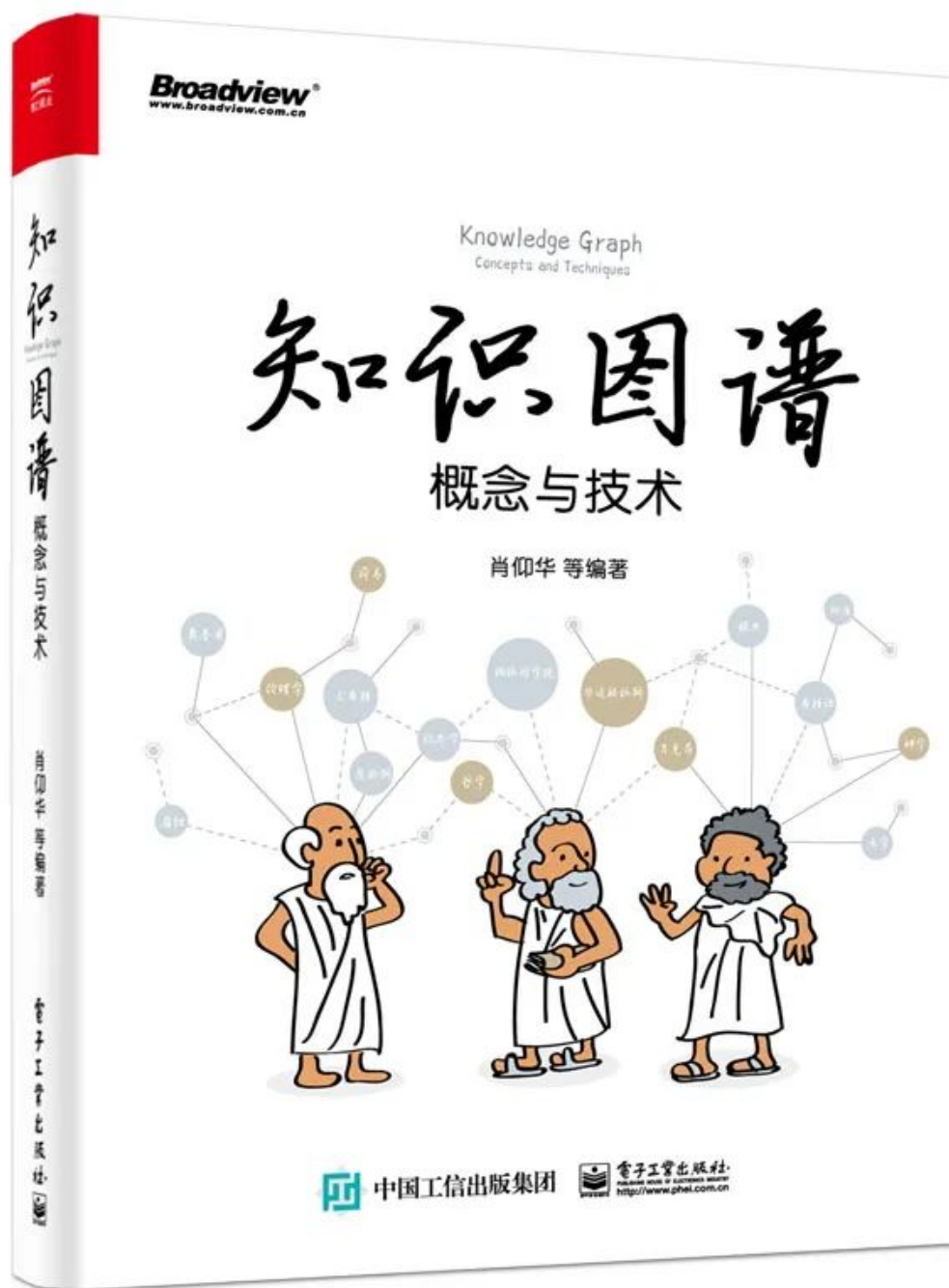
■ 强化学习（第2版）》



【加】Richard S. Sutton（理查德·桑顿）
【美】Andrew G. Barto（安德鲁·巴图） 著
俞凯 等 译

《强化学习（第2版）》被业界公认为任何对人工智能领域感兴趣的人员的必读书。是被称为“强化学习教父”的 Richard Sutton 在强化学习领域的开创性、奠基性著作。自 1998 年第 1 版出版以来，一直是强化学习领域的经典导论性教材，培育了好几代强化学习领域的研究人员。在第 2 版中，随着强化学习近来的蓬勃发展，作者补充了很多新的内容：人工神经网络、蒙特卡洛树搜索、平均收益最大化……涵盖了当今最关键的核​​心算法和理论。不仅如此，作者还以真实世界的应用为例阐述了这些内容。

《知识图谱：概念与技术》



肖仰华 等 编著

- 有深度也有广度，力求涵盖知识图谱相关的基本概念与关键技术
- 梳理前沿成果，总结了十多个知识图谱工程项目的落地经验
- 写作团队成员均为国内知名高校和研究所 AI 相关专业教师和研究员
- 内容历经一年打磨，并曾在多所高校试讲，根据听众反馈迭代改进

■ 《知识图谱：方法、实践与应用》



王昊奋 漆桂林 陈华钧 主编

- 知识图谱方法。系统阐述知识图谱的发展历史与基本概念，梳理知识图谱全生命周期技术，建立方法论思维
- 知识图谱实践。囊括知识表示与建模、知识存储、知识抽取与挖掘、知识融合、知识推理、语义搜索、知识问答等，系统性介绍知识图谱技术。各章节提供典型开源工具实践案例，提供相关工具、实验数据及完整的操作说明
- 知识图谱应用。结合电商、图情、生活娱乐、企业商业、创投、中医临床、金融等实际应用场景，详细介绍领域知识图谱的构建方法

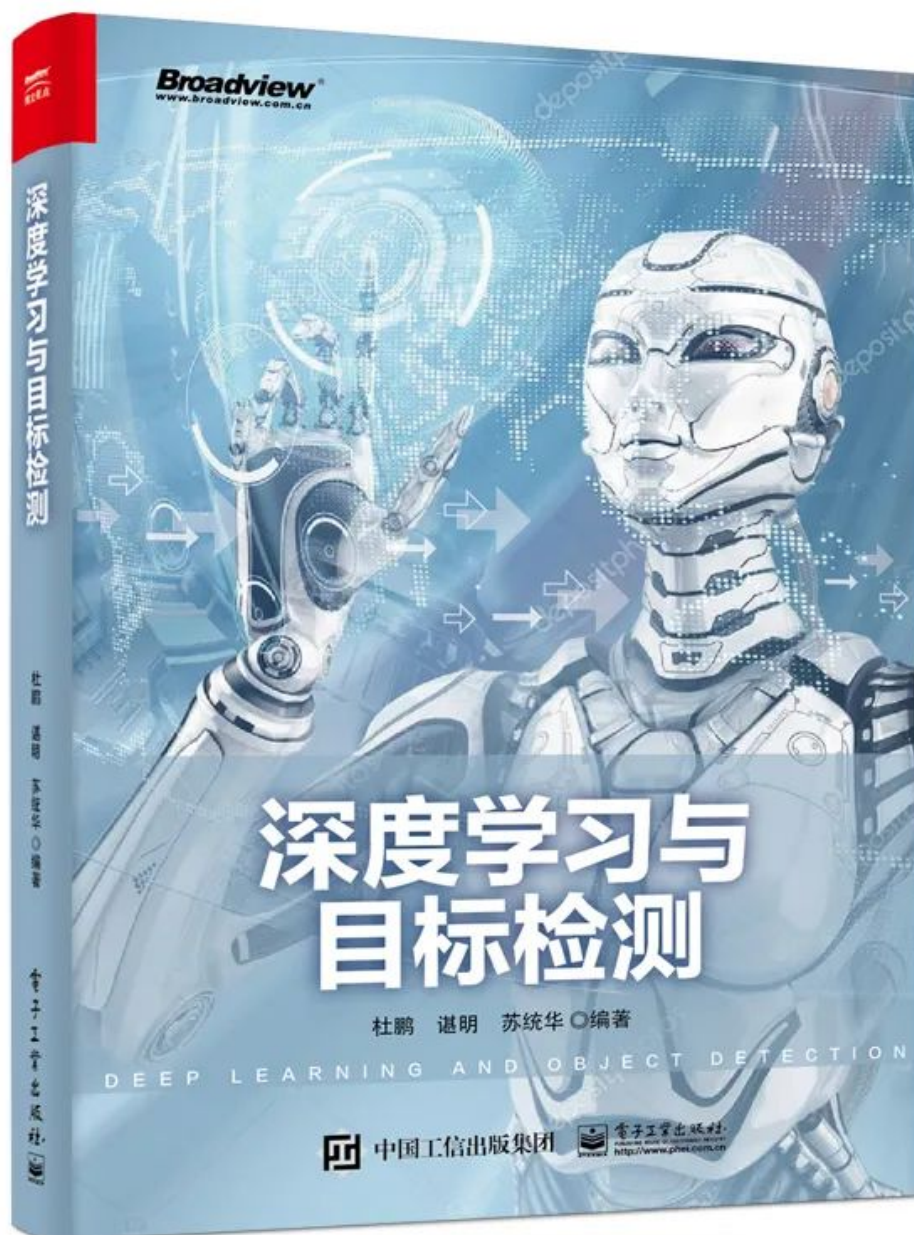
■ 《深度学习推荐系统》



王喆 著

- 一线大厂推荐工程师倾囊相授
- 教你从零开始构建前沿、实用的推荐系统知识体系
- 揭秘巨头公司推荐系统背后的逻辑
- 梳理深度学习推荐系统的发展脉络，厘清每个关键模型和技术的细节
- 引导读者掌握工业界模型设计背后真正的“银弹”
- 诸葛越、唐杰、张俊林、刘知远、杨子等产学研专家倾情力荐，朱小强作序

■ 《深度学习与目标检测》



杜鹏 谌明 苏统华 编著

《深度学习与目标检测》的写作初衷是，从学者的角度，用一种通俗易懂的方式，将基于深度学习的目标检测的相关论文中的理论和方法呈现给读者，同时针对作者在深度学习教学过程中遇到的难点，进行深入的分析 and 讲解。侧重对卷积神经网络的介绍，而深度学习的内容不止于此。所以，作者将深度学习分为有监督学习、无监督学习和强化学习三类，将图像分类、目标检测、人脸识别、语音识别、生成对抗网络和 AlphaGo 等应用场景归入不同的类别，并分别对其原理进行了概括性的讲解。

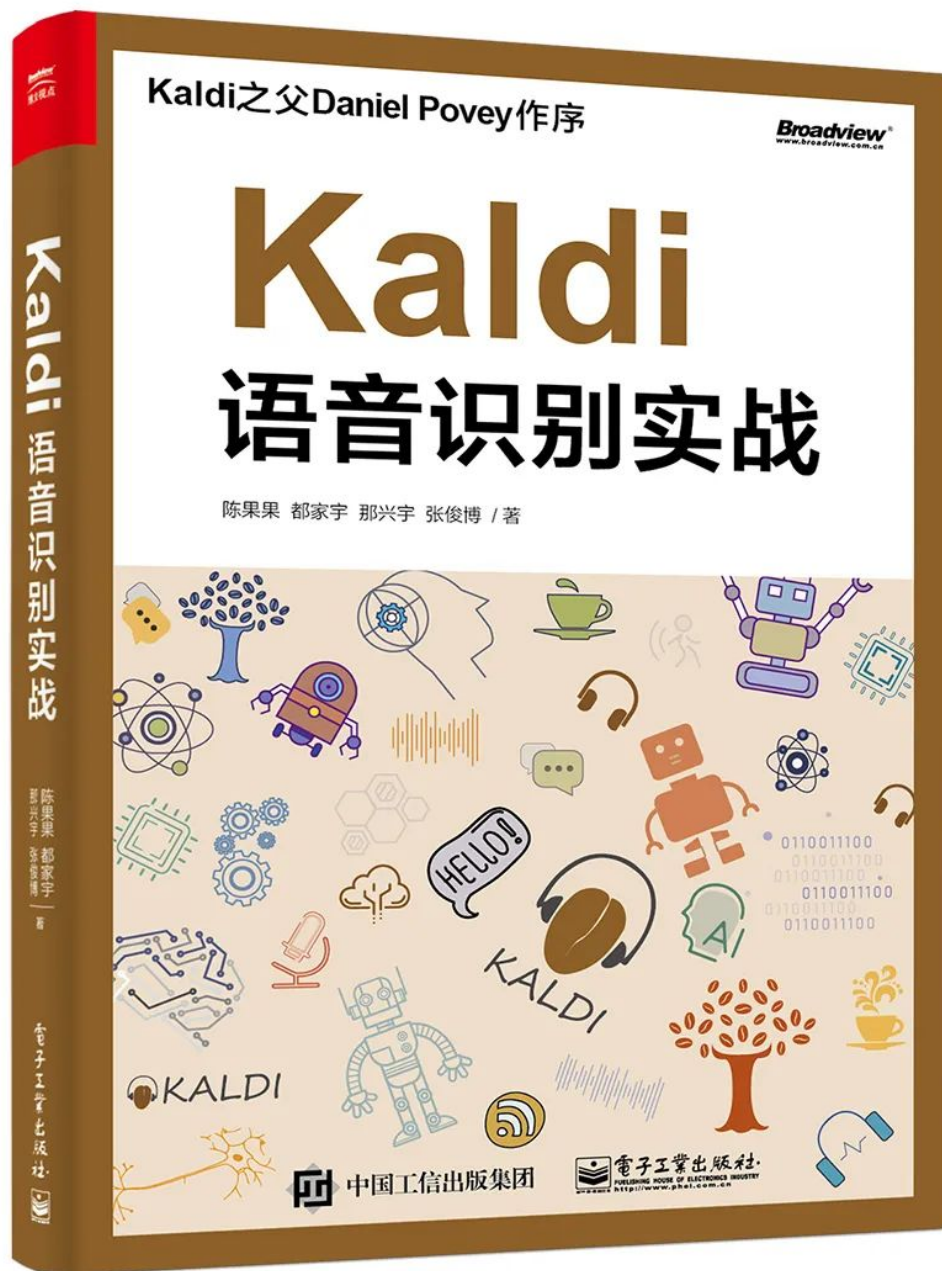
■ 《快乐机器学习》



【新加坡】王圣元 著

作者写作本书的目的是深入浅出介绍机器学习，使看似复杂、晦涩的专业知识变得通俗易懂，让那些想入门的读者感觉门槛没有那么多高，让有基础的读者感觉内容也很丰富。为了达到这两个目的，本书用有趣的引言故事来激起读者的阅读兴趣，用清晰的思维导图来明晰结构，用自画图表来增强美感，用公式推导来讲透原理，达到趣、美、准、全，让每位读者从本书中获益，快乐地学习机器学习。

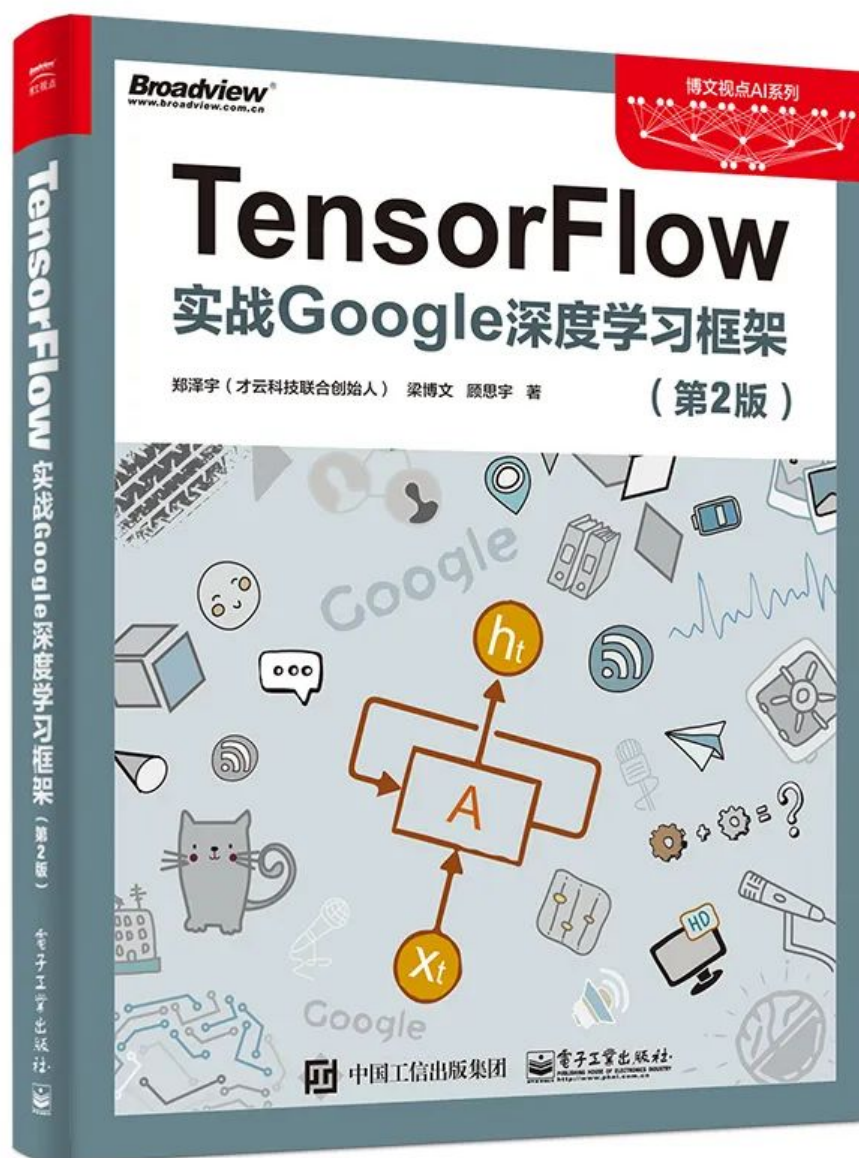
■ 《Kaldi 语音识别实战》



陈果果 等 著

Kaldi 是目前语音识别领域，广受欢迎并流行的开源工具包。Kaldi 设计之初对通用性，可拓展性等一系列源代码层次的考量，大大降低了 Kaldi 作为语音识别工具包的门槛，同时拥有非常完整的语音识别系统训练脚本。本书通过对 Kaldi 已有训练脚本的梳理和引导，帮助读者快速搭建可用的语音识别系统。

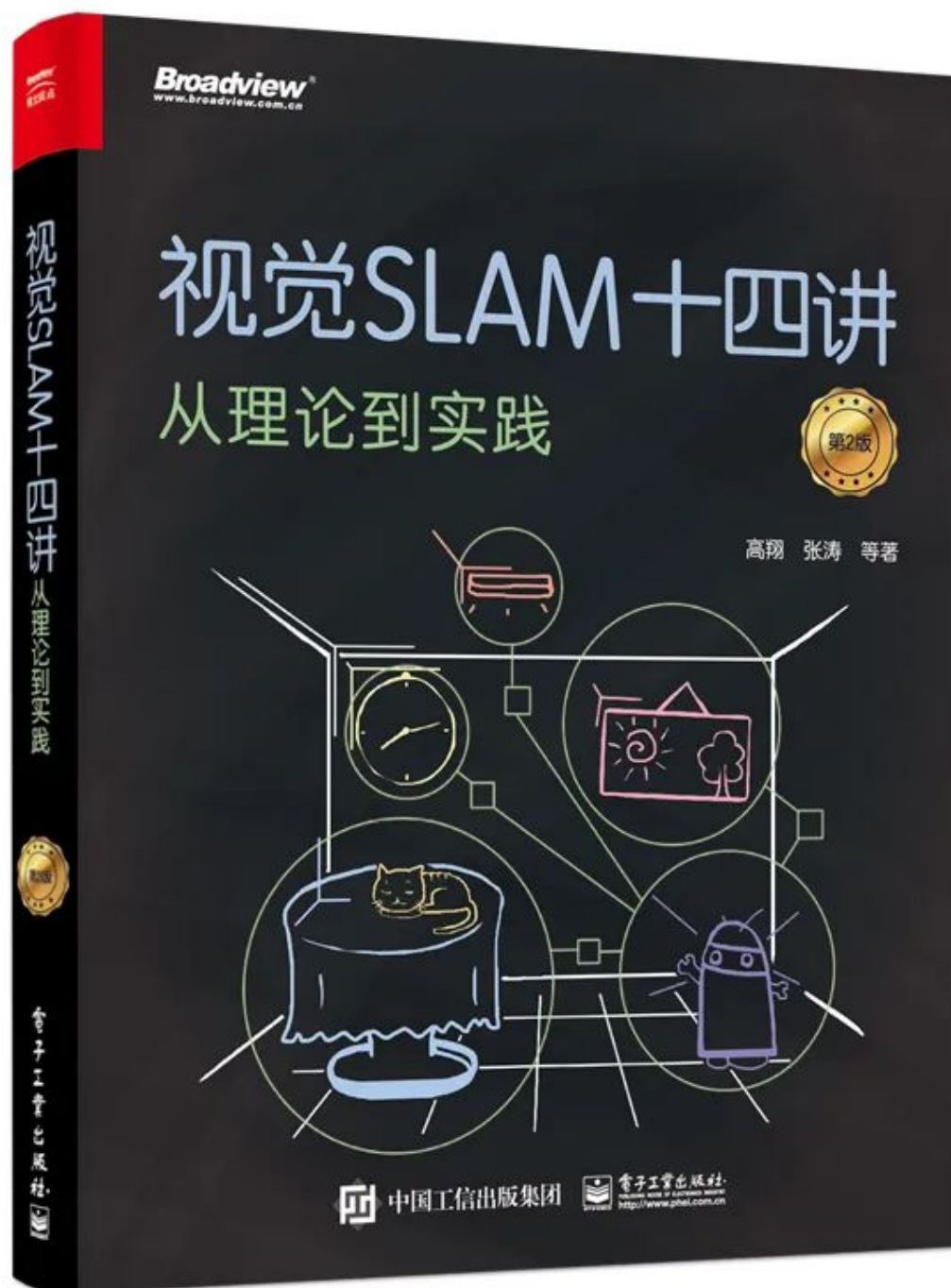
■ 《TensorFlow：实战 Google 深度学习框架（第 2 版）》



郑泽宇 梁博文 顾思宇著

- 前谷歌专家、现 Tensorflow 创业新贵，新版力邀现谷歌专家加盟，共话新版核心技术
与前沿案例
- 本书前版作为业界首著伴随 Tensorflow 火遍全球，旨在面向生产|商业场景，彻底贯
通原理|实践
- 深入原理|走访主创|结合真实项目，AI、ML 团队争相赞誉力荐，与 Tensorflow 一道
成为事实标准

■ 《视觉 SLAM 十四讲：从理论到实践（第 2 版）》



高翔 等 著

《视觉 SLAM 十四讲：从理论到实践（第 2 版）》系统介绍了视觉 SLAM（同时定位与地图构建）所需的基本知识与核心算法，既包括数学理论基础，如三维空间的刚体运动、非线性优化，又包括计算机视觉的算法实现，例如多视图几何、回环检测等。此外，我们还提供了大量的实例代码供读者学习研究，从而更深入地掌握这些内容。