

招生介绍—— 浩，东南大学 计算机科学与工程学



个人简介

浩，博士，东南大学 计算机科学与工程学 PALM 实 室副教授，博士生导师，江 省双创博士、南京市留学择优人才，东南大学紫 年学 。2019 年于 港城市大学机器人 实 室 博士学位，2019-2020 于南洋理工大学任博士后研究员，研究方向为 算机 、多模态感知与理 。目前 中于实现 效、用、可信、可扩展、可 ，可 地的多模态（如图像、文本、 、深度、红外、点云、 ）感知与理 模型，包括各类 模态生成与多模态 合任务。 5 年在 IJCV, TIP, CVPR, IROS 等 算机 及机器人 域国 级期刊和会 上发文 20 余篇，其中 3 篇 为 ESI 引 文（世界前 1%），1 篇 国 知名会 最佳 文提名。主持和参与国家 然科学基 和江 省 然科学基 多 。研究成果 工业界 可， 两次 HW “火 价值奖”。

研究方向:多模态感知与理

多模态智 感知和场景理 是当今人工智 发展的一大 势，在工业生产、日常生活、医疗、交 等 域应用广泛。十四五 划和 2035 年 景目标纲 将“多模态智 ”作为中国新一代人工智 的 点方向之一。 几年，多模态感知和理 也成为人工智 域的研究热点和 点，因 方向具有广 的研究前景和应用价值。

具体研究内容包括：

1. 融合多个模态信息以提升智能系统的感知和场景理解能力，例如融合文本与图像的多媒体理解；融合RGB和深度相机的工业机械检测，智能手机场景化等；融合RGB和事件相机的去模糊；综合MRI、CT、PET的多模态医疗诊断系统；融合RGB相机、深度相机、激光雷达的自动驾驶系统等。
2. 模态生成和检索，用于各种文本-图像的模态智能交互系统。如根据文本描述生成图像或对图像编辑等。
3. 多模态可解释性研究，分析不同模态数据相关性的多度的相关性和多模态的交互与融合机制，提升多模态模型的可信度和可解释性。

对于我的学生，我有以下期望：

1. 诚信做人，相互尊重。
2. 主动进取，踏实努力，学生才是自己研究生阶段的主导，想取得好的成果离不开自己的努力。
3. 积极沟通。

作为导师，我将提供以下指导和帮助：

1. 从文献-科研思维-方法-实践-写作等方面给予系统地指导。
2. 推荐海外深造。
3. 暑期和寒假、HW等头部企业合作，可推荐实习和就业。

欢迎感兴趣的同学加入，我们共同努力做出有价值有影响力的工作！

联系方式：计算机北楼150 haochen