

个人简历

汪日伟，教授，硕士生导师，毕业于南开大学计算机应用技术专业，工学博士，现任温州理工学院数据科学与人工智能学院副书记、副院长兼纪委书记，学术带头人；研究方向为人工智能，机器视觉，主讲程序设计，计算机图形学以及机器学习等课程；CCF 专业会员，温州市计算机学会副秘书长，温州市科协委员，浙江省眼科智慧诊疗工作室核心骨干。



主持或参加科研项目（课题）：

- (1) 非接触式工业品表面质量自动检测关键技术研发，温州市重大科技创新攻关项目，项目主持人，2022.10--2024.5。
- (2) 基于机器视觉的工业零件表面缺陷的智能检测系统研发，横向课题，项目主持人，2021.3--2024.12。
- (3) 基于生物力学特性的早期圆锥角膜智能诊断关键技术研究，南开大学眼科学研究院开放基金，主持人，2023.3--2026.2。
- (4) 基于 3D 视觉的高铁闸片的智能检测系统研发，横向课题，项目主持人，2019.2--2020.12。
- (5) 基于压缩感知的大尺度 SAR 图像三维重建及其算法的研究（61472278），国家自然科学基金，第三参与者，2015.1-2018.12
- (6) 基于流形学习的运动数据降维算法研究 16JCTPJ50900，天津市科技特派员项目，项目主持人，2016.1-2017.12；
- (7) 基于视觉分析与合成技术的仓储仿真系统，横向课题，项目主持人，2016.5-2017.12；

- (8) 集中供热锅炉房智能巡检机器人系统, 横向课题, 项目主持人, 2015. 3-2016. 10;
- (9) 智能上甄机器人的红外视觉系统研发, 横向课题, 项目主持人, 2015. 5-2016. 12;

学术论文

- (1) WANG Ri-wei*, **WEN Xian-bin**, ZHANG Hua. Parallel algorithm of CCD image matching based on statistical shape models, Journal of Optoelectronics Laser, 2012,23(6),1196-1200. (EI: 20124215567516)
- (2) Cao Hui, Riwei Wang, Xianbin Wen, Jindong Zhao, Wei Chen. Xuping Zhang. A Novel Recognition Algorithm in 3D Point Clouds based on Local Spherical Harmonics. 2019 ICMA.
- (3) Zhengxue Zhou, Leihui Li, Riwei Wang, Xuping Zhang, Deep Learning on 3D Object Detection for Automatic Plug-in Charging Using a Mobile Manip. 2021 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2021)
- (4) Leihui Li, Riwei Wang, Xuping Zhang. A Tutorial Review on Point Cloud Registrations: Principle, Classification, Comparison, and Technology Challenges. Mathematical Problems in Engineering, Volume 2021.
- (5) Zhengxue Zhou, Leihui Li, Riwei Wang, Xuping Zhang, Experimental Eye-in-hand Calibration for Industrial Mobile Manipulators, Proceedings of 2020 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation(ICMA2021).
- (6) Zuoping Tan, Xuan Chen, Kangsheng Li, Yan Liu, Huazheng Cao, Jing Li, Vishal Jhanji, Haohan Zou, Fenglian Liu, Riwei Wang, Yan Wang. Artificial Intelligence - Based Diagnostic Model for Detecting Keratoconus Using Videos of Corneal Force Deformation. Translational Vision Science & Technology 11(9):32, September 2022.