

# 个人简历

汪剑鸣，教授，博士生导师

Email:wangjianming@tiangong.edu.cn

---



天津工业大学工学部副主任  
天津市自主智能技术与系统重点实验室主任  
天津市自主智能技术与系统国际联合研究中心主任  
天津市高等学校创新团队带头人  
天津市 131 创新型人才一层次  
国家级一流本科专业负责人

---

主要从事计算机视觉与模式识别、智能机器人等方面的研究，先后主持国家自然科学基金项目、国家科技支撑计划项目子课题、天津市科技计划重点项目等 10 多项科研项目，获得天津市科技进步奖 4 项（二等奖 1 项，三等奖 3 项）。高水平学术会议期刊上发表学术论文 200 多篇。担任国家科学技术奖、国家重点研发计划、CVPR、ICCV 等评审专家。曾任天津工业大学科技处副处长、教育部科技司基础处副处长（挂职）、天津工业大学计算机学院院长、天津工业大学软件学院常务副院长、天津工业大学网信办主任、中国计算机学会 YOCSEF 天津分论坛主席（2017-2018）、ACM（国际计算机学会）天津分会副主席。

---

## 学习简历

1993.09-1997.06	河北工业大学电气工程系	获工学学士学位
1997.09-2000.03	天津大学机械学院	获工学硕士学位
2000.03-2003.03	天津大学自动化学院	获工学博士学位
2003.05-2005.03	天津大学信息与通信工程博士后流动站	博士后

---

## 代表性科研项目

- [1] 蛇群式\*\*\*\*\*, 国防科技创新特区项目, 300 万, 2019.10-2022.9, 结题, 主持
- [2] 用于肺结节持续监测的大样本电阻抗图像重建模型, 国家自然科学基金(面上), 57 万, 2020.1-2024.12, 在研, 主持
- [3] 天津工大自主智能技术与系统中韩联合研究中心建设(19PTZWHZ00020), 天津市科技计划项目, 2019.10-2021.9, 150 万, 在研, 主持
- [4] 用于视障者视觉辅助的物体 3D 空间信息视觉-听觉转换理论”(项目批准号: 61373104), 国家自然科学基金项目, 2014.1-2017.12, 73 万, 完成, 主持

- [5] 天津市数控一代机械产品创新应用示范工程(2013BAF06B01), 国家科技支撑计划(子课题), 2013.01-2016.01 93 万, 93 万元, 完成, 主持
- [6] 高端电动汽车用电动助力转向控制器关键技术及其研制(12ZCZDGX04200), 天津市科技支撑计划项目, 2012.04-2015.04, 130 万元, 完成, 主持
- [7] 室内移动机器人视觉导航新方法研究(10JCYBJC26300), 天津市自然科学基金面上项目, 2010.4-2013.4, 10 万元, 完成, 主持

---

### 代表性学术论文

- [1] Li, Yuelong; Chen, Fei; Liu, Zhenwei; Zang, Tianyu; **Wang, Jianming\***. LPATR-Net: Learnable Piecewise Affine Transformation Regression Assisted Data-Driven Dehazing Framework, *IEEE Transactions on Image Processing*, 2025, (人工智能 TOP 期刊, CCF A 类期刊, SCI 一区)
- [2] Yuelong Li; Lin Li; Xingwang Zhao,; **Jianming Wang\***. F&S-Net: A Dual Mission (Fusion and Super-Resolution) Framework under Various Input Resolution. *IEEE Transactions on Multimedia*, 2026 (人工智能 TOP 期刊, CCF A 类期刊, SCI 一区)
- [3] Yukuan Sun , Yutai Duan , Haoran Ma , **Jianming Wang\***. High-frequency and low-frequency dual-channel graph attention network. *Pattern Recognition*, Volume 156, December 2024 (SCI 一区)
- [4] Dai, Meipo; Cui, Ying; Shao, Jie; Ma, Yuteng; **Wang, Jianming\***, Xiao, Xuan. Strategy Design and Experimental Validation of Moving Through Ladders for Hexapod Robot, *IEEE ASME Transactions On Mechatronics*, 2025 (SCI 一区)
- [5] Chunhu Sun , Guiyu Yang , Senge Yao , Qi Liu , **JianmingWang\***, and Xuan Xiao. RHex-T3: A Transformable Hexapod Robot With Ladder Climbing Function. *IEEE TRANSACTIONS ON MECHATRONICS*. 2023 (SCI 一区)
- [6] Liu, Kunliang, Choi Ouk, **Wang Jianming\***, Hwang, Wonjun\*. CDGNet: Class Distribution Guided Network for Human Parsing. *IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR 2022)*, 2022-June, p 4463-4472 (CCF A 类会议)
- [7] Yuelong Li, Tian Xiao, Lei Geng, Jianming Wang\*. Direct May Not Be the Best: An Incremental Evolution View of Pose Generation. *AAAI 2024*, (CCF A 类会议)
- [8] Wang, Qi; Zhang, Hanyu; Li, Xiuyan; Duan, Xiaojie; **Wang, Jianming\***; Zhang, Ronghua; Zhang, Hong; Ma, Yanhe; Wang, Huaxiang; Jia, Jiabin. Exploring Respiratory Motion Tracking through Electrical Impedance Tomography. *IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement*, v 71, 2022 (SCI 二区)
- [9] Wang Qi, Zhang Hanyu, Li Xiuyan, Duan Xiaojie, **Wang Jianming\***, Zhang, Ronghua, Zhang Hon, Ma Yanhe, Wang Huaxiang, Jia Jiabin. Error-Constraint Deep Learning Scheme

for Electrical Impedance Tomography (EIT), IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement, Volume 71, 2022.

[10] Bu Xiaoqing, Sun Yukuan, **Wang Jianming\***, Liu Kunliang, Liang Jiayu, Jin Guanghao, Chung Tae-Sun. Weakly supervised video object segmentation initialized with referring expression. Neurocomputing, 2020, Vol 453(17): 754-765 (SCI 二区)

[11] Li Weiqi, **Wang Jianming**, Liang Jiayu, Jin Guanghao, Chung Tae-Sun. Online dense activity detection. IET Computer Vision, 2021, Vol.15(5): 323-333

[12] Fatao Qin, Xiaojie Duan, Shihao Ma, Jinglun Yuan, Xiangyu Wang, Jianming Wang and Xuan Xiao. Design and Experiments of Snake Robots with Docking Function. IROS 2022: 1208-1214

[13] Jiayu Liang, Yu Xue, **Jianming Wang\***. Genetic programming based feature construction methods for foreground object segmentation[J]. Engineering Applications of Artificial Intelligence, 2020, 89(3):1-12 (SCI 二区)

[14] Jixiang Wen, Zhe Wang, **Jianming Wang\***. Evolving semantic object segmentation methods automatically by genetic programming from images and image processing operators[J]. Soft Comput, Published Online: Feb,2020 (SCI 二区)

[15] **Jianming Wang**, Wei Deng, Yukuan Sun, Yuanyuan Li, Kai Wang, Guanghao Jin\*. Twice opportunity knocks syntactic ambiguity: a visual question answering model with yes/no feedback[C].2019 IEEE International Conference on Multimedia and Expo (ICME 2019), Shanghai, China, 8–12 July 2019:736-741

[16] Wang Qi, Lian Zhijie, **Wang Jianming\***, Chen Qingliang, Sun Yukuan, Li Xiuyan, Duan Xiaojie, Cui Ziqiang and Wang Huaxiang, Accelerated reconstruction of electrical impedance tomography images via patch based sparse representation, Review of Scientific Instruments, 2016, 87(11): 114-127

[17] Li, Yuelong, Jin, Yan, **Wang, Jianming**, Xiao, Zhitao, Geng, Lei, A framework of uniform contribution embedding of data, Neurocomputing, 2016.10.5, 208:193~201

[18] 王琦; 陈晓静; **汪剑鸣\***; 李秀艳; 段晓杰; 王化祥; 基于人体结构先验信息的胸部电阻抗成像方法, 中国生物医学工程学报, 2019, 38(1): 39-47

---

#### 申请/授权的发明专利

[1] 发明专利: 一种旋转变压器角度信号解码方法, 第一发明人, 2010.06.11, 授权号: CN101865651B

[2] 发明专利: 一种室内视觉导航用障碍物高度检测方法, 第一发明人, 2011.04.17, 授权号: CN102338621B

[3] 发明专利: 一种改进的 IFFT 图声转换方法, 第一发明人, 2014.04.17, 申请号: 2014101528838

[4] 发明专利:一种圆柱型物体直径尺寸的高精度视觉测量方法,第一发明人,2014.12.09,  
申请号: 2014107519635

[5] 发明专利:一种基于高斯函数的光纤干涉条纹图像背景光补偿方法,第二发明人,  
2014.04.17, 申请号: 2014101528842

---

### **科技成果奖**

[1] 车辆智能线控转向系统关键技术及工程化开发,2023年获天津市科技进步三等奖,  
排名第一

[2] 车辆电动助力转向控制器关键技术及工程化开发,2017年获天津市科技进步二等奖,  
排名第一

[3] 基于 BCCSL 和 SFMS 的光学三维成像与检测系统”,2012 天津市科学技术进步三等  
奖,2012,排名第四

[4] 单目高精度大型物体彩色三维数字化测量研究及产业化,2014年天津市科学技术进步  
三等奖,排名第四

---

### **教学成果奖**

[1] 以纺织服装为特色的 AI+动画跨专业联合人才培养机制改革与实践,2023年获纺织  
高等教育教学成果,排名第一

[2] 新文科新工科背景下“人工智能+艺术媒体”创新复合人才培养模式的构建与实践,  
2022年获得天津市教学成果奖一等奖,排名第二