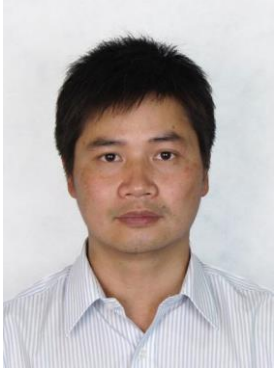


师资队伍/个人信息（样表）

姓 名	周俊	性别	男	
职 称	教授	系别	农业机械化系	
学 位	博士/博导	电话		
E-mail	zhoujun@njau.edu.cn			
单位地址	南京市浦口区点将台路 40 号	邮编	210031	
研究领域	农业机器人，农业装备智能化技术，机器视觉，精准农业装备			
社会兼职	江苏省自动化学会农业自动化分会委员			
承担项目	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 国家重点研发计划项目“电动拖拉机智能化操控与作业关键技术研究及核心零部件研制(编号: 2016YFD0701003)”;</li> <li>2. 江苏省农机三新工程项目“谷物联合收获机自动驾驶及测产系统开发与应用（编号：NJ2015-10）”;</li> <li>3. 国家自然科学基金面上项目“粘弹性农业物料机器人抓取模型辨识及主动柔性控制（编号：31471419）”;</li> <li>4. 国家自然科学基金面上项目“农业机器人动态作业场景概率图模型研究（编号：31071325）”;</li> <li>5. 国家 863 计划项目“移动式果蔬采摘机器人关键技术研究（编号：2006AA10Z259）”（项目副组长）;</li> <li>6. 国家 863 计划项目“水稻收获机械智能测产系统的研究开发（编号：2006AA10A305）”;</li> <li>7. 教育部博士点基金博导类项目“可变形易损伤农业物料机器人抓取研究（编号：20130097110043）”;</li> <li>1. 农业部现代农业装备重点实验室开放课题“密植果园作业农业机械定位与导航方法研究（编号：201302003）”;</li> <li>2. 江苏省自然科学基金面上项目“基于立体视觉导航农业机器人大尺度地形推理研究（编号：BK2010458）”;</li> <li>3. 苏州市农业科技支撑项目“基于无线传感网络的智能温室信息监测系统集成示范（编号：SN201003）”。</li> <li>4. 国家 863 计划项目子课题“农田作业机械智能导航控制技术与产品研发”（编号：2006AA10A304）;</li> <li>5. 教育部科学技术研究重点项目“基于机器视觉的农业机械自动导</li> </ol>			

	<p>航和控制系统研究”（编号：03091）；</p> <p>6. 上海市科技兴农引进消化吸收再创新项目“青菜制种生产机械的引进消化吸收与再创新（编号：沪农科引字（2011）第5号）”；</p> <p>7. 中国农业大学南京农业大学青年教师开放基金项目“基于立体视觉的农业机器人自主导航研究”（编号：NC2008008）。</p>
<p>学术成果</p>	<p>一、近年来发表的论文：</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 梁洋洋，周俊，毛家稳，孙向楠. 电驱动拖拉机功率平衡控制策略设计与仿真，中国农机化学报，2016，37（8）:132-135</li> <li>2. 陶镛汀，周俊，孟一猛，等. 果蔬表面粗糙度特性检测触觉传感器设计与试验，农业机械学报，2015,46（11）:16-21</li> <li>3. Jun Zhou, Binghua Cong, Chengliang Liu. Elimination of vibration noise from an impact-type grain mass flow sensor, Precision Agriculture, 2014, 15:627-638</li> <li>4. 周俊，胡晨. 密植果园作业机器人行间定位方法，农业机械学报，2015,46（11）:22-28</li> <li>5. 张莹莹，周俊. 基于激光雷达的果园树干检测，中国农业大学学报，2015,20（5）:249-255</li> <li>6. 周俊，朱金荣，王明军. 基于条件随机场的梨园场景图像分割方法，农业机械学报，2015,46（2）：8-13</li> <li>7. 屠珺，王明军，周俊，等. 基于贝叶斯核主成分分析的远距离地形标记方法，机器人，2012,34(1):1-8</li> <li>8. 周俊，陈钦，梁泉. 基于强化学习的农业移动机器人视觉导航，农业机械学报，2012,45（2）：53-58</li> <li>9. 李盛辉，周俊，姬长英，等. 基于全景视觉的智能农业车辆运动障碍目标检测，农业机械学报，2013,44（12）：239-244</li> <li>10. 周俊，王明军，邵乔林. 农田图像绿色植物自适应分割方法，农业工程学报，2013，29（18）：163-170</li> <li>11. 姬长英，周俊. 农业机械导航技术发展分析，农业机械学报，2014，45（9）:44-54</li> <li>12. 丛秉华，周俊. 双平行梁谷物流量传感器振动噪声消除方法，传感器技术学报，2013，26(3):377-381</li> <li>13. 李盛辉,田光兆,姬长英,周俊,等. 自主导航农业车辆的全景视觉多运动目标识别跟踪，农业机械学报，2015,46（1）：1-7</li> <li>14. 周俊，朱树平. 农业机器人果蔬抓取中滑觉检测研究，农业机械学报，2013，44（2）：171-175</li> <li>15. 王明军，屠珺，周俊，刘成良. 基于帧图像语义上下文的地形推理策略，机器人，2012，34（3）:299-306</li> <li>16. 周俊，张高阳，刘锐. 基于粒子滤波的苹果采摘机器人目标姿态</li> </ol>

- 估算, 农业机械学报, 2011, 42 (3) : 161-165
17. 周俊, 程嘉煜. 基于机器视觉的农业机器人运动障碍目标检测, 农业机械学, 2011, 42 (8) : 154-158
  18. 周俊, 张鹏, 刘成良. 基于时间序列分析的卡尔曼滤波组合导航算法, 农业工程学报, 2010, 26 (12) : 254-258
  19. 周俊, 刘锐, 张高阳. 基于立体视觉的水果采摘机器人系统设计, 农业机械学报, 2010, 41 (6) : 158-162
  20. 王明军, 周俊, 屠珺, 刘成良. 基于条件随机场的大范围地形感知框架, 机器人, 2010, 32 (3) : 326-333
  21. 刘成良, 周俊, 苑进, 黄丹枫. 新型冲量式谷物联合收割机智能测产系统, 中国科学: 信息科学, 2010, 44: 226-231
  22. 屠珺, 刘成良, 李彦明, 周俊. 基于光照无关图的苹果图像识别方法, 农业工程学报, 2010, 26 (S2) 26-31
  23. 周俊, 张鹏. 基于灰色预测的农业机器人 GPS 导航系统硬故障隔离, 农业机械学报, 2010, 41 (12) : 165-168
  24. 周俊, 张鹏, 宋百华, 农业机械导航中的 GPS 定位误差分析与建模, 农业机械学报, 2010, 41 (4) : 189-192
  25. 王学林, 姬长英, 周俊, 等. 基于灰色预测控制的果蔬抓取系统设计与试验, 农业工程学报, 2010, 26 (3) : 112-117
  26. 王学林, 周俊, 姬长英, 等. 基于力矩外环的软物体抓取控制, 控制工程, 2010, 17 (2) : 232-235
  27. Mingjun Wang, Jun Zhou. Learning Long-range Terrain Perception for Autonomous Mobile Robots, International Journal of Advanced Robotic Systems, 2010, 7 (1) : 55-66
  28. 安秋, 李志臣, 姬长英, 周俊. 基于光照无关图的农业机器人视觉导航算法, 农业工程学报, 2009, 25 (11) : 208-212
  29. 周俊, 姬长英. 水稻直播用精播绳制造设备研制, 农业工程学报, 2009, 25 (7) : 79-83
  30. 周俊, 姬长英. 水稻精播绳制造设备的设计及大田试验, 中国农业大学学报, 2009, 14 (2) : 98-102
  31. Mingjun Wang, Jun Zhou. Large-scale conditional random field for natural outdoor scene labeling, Optical Engineering, 2009, 48 (10) : 107205-1-10
  32. 王学林, 周俊, 姬长英. 基于卡尔曼滤波的 RBF 神经网络和 PD 复合控制研究, 计算机测量与控制, 2009, 17 (8) : 1551-1553
  33. 王友权, 周俊, 姬长英. 农用轮式移动机器人灰色预测控制, 农业机械学报, 2008, 39 (12) : 213-215
  34. 王友权, 周俊, 姬长英. 基于自主导航和全方位转向的农用机器人设计, 农业工程学报, 2008, 24 (7) : 110-113

35. 安秋, 姬长英, 周俊. 基于 CAN 总线的农业移动机器人分布式控制网络, 农业机械学报, 2008, 39 (6) : 123-126
36. 周俊, 刘成良. 平行梁冲量式谷物质量流量传感器信号处理方法, 农业工程学报, 2008, 24 (1) : 183-187
37. Mingjun Wang, Chengliang Liu, Jun Zhou. Coordinating control for an agricultural vehicle with individual wheel speeds and steering angles, IEEE control system magazine, 2008, October, 21-24
38. 黄亦其, 姬长英, 周俊, 赵小波. 基于遗传算法的车用永磁式缓速器设计优化方法, 机械强度, 2008, 30 (4) : 612-616
39. 赵小波, 周俊, 姬长英, 黄亦其. 车用永磁式缓速器研究现状与展望, 拖拉机与农用运输车, 2007, 34 (5) : 6-8
40. 周俊, 刘成良. 平行梁冲量式谷物质量流量传感器弹性元件设计, 农业工程学报, 2007, 23 (4) : 110-114
41. 周俊, 苗玉彬, 张凤传, 刘成良. 基于平行梁结构谷物流量传感器测产系统田间实验研究, 农业机械学报, 2006, 37 (6) : 102-105
42. 周俊, 姬长英, 刘成良. 农用轮式机器人视觉导航系统研究, 农业机械学报, 2005, 36 (3) : 90-94
43. 周俊, 刘成良, 姬长英. 农用轮式移动机器人相对位姿的求解方法, 中国图象图形学报, 2005, 10 (3) : 310-314
44. 周俊, 刘成良. 悬臂梁冲量式谷物质量流量传感器阻尼设计, 农业机械学报, 2005, 36 (3) : 121-123
45. 周俊, 刘成良, 姬长英. 农业机器人视觉导航的预测跟踪控制方法研究, 农业工程学报, 2004, 20 (6) : 106-110
46. 周俊, 姬长英. 视觉导航中多分辨率路径识别, 农业机械学报, 2003, 34 (6) : 120-123
47. Zhou Jun, Ji Changying, Liu Chengliang. Relative pose measure for agriculture vehicle guided by machine vision, Transaction of CSAE, 2006, 26(6): 110-114
48. 周俊, 姬长英. 智能车辆横向控制研究, 机器人, 2003, 25 (1) : 26-30
49. 周俊, 姬长英. 基于知识的视觉导航农业机器人行走路径识别, 农业工程学报, 2003, 19 (6) : 101-105
50. 周俊, 姬长英. 自主车辆导航中的多传感器融合技术, 农业机械学报, 2002, 33 (5) : 113-116
51. 周俊, 姬长英. 视觉导航轮式移动机器人横向预测模糊控制, 农业机械学报, 2002, 33 (6) : 76-79
52. 周俊, 姬长英. 基于视觉导航的轮式移动机器人横向最优控制, 机器人, 2002, 24 (3) : 209-212

	<p><b>二、授权专利</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 周俊，薛梁. 一种手持式自动采棉机，发明专利授权号：ZL201510294418.2</li> <li>2. 周俊，苗玉彬，刘成良. 谷物质量流量传感器, 发明专利授权号：ZL200510027054.8</li> <li>3. 周俊，姬长英. 一种农用智能移动机器人平台，发明专利授权号：ZL200810122931.3</li> <li>4. 周俊，姬长英. 一种水稻直播用精播绳制造设备，发明专利授权号：ZL200710190968.5</li> <li>5. 周俊，黄亦其，姬长英. 制动力矩无级调节永磁式缓速器，发明专利授权号：ZL200710019389.4</li> </ol>
<p><b>奖励荣誉</b></p>	<p>2006 年获中国农业机械学会优秀论文二等奖  2010 年获中国农业机械学会优秀论文一等奖  2011 年获国家科技进步二等奖 1 项（土壤作物信息采集与肥水精量实施关键技术及装备，7/11）  2013 年获中国农业机械学会 50 年百篇优秀论文奖</p>