


师资队伍/个人信息 (样表)

姓名	顾宝兴	性别	男	
职称	讲师	系别	农业机械化系 /交通与车辆工程系	
学位	博士/硕导	电话		
E-mail	gbx@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	智能化农业装备/农业机器人			
社会兼职	中国农业机械学会会员			
承担项目	1.江苏省自然科学基金: 基于多特征参数信息融合的水果在线自动分级系统研究, (项目编号: BK20140720); 2.中央高校基本科研业务费专项基金: 多传感器信息融合的水果采摘机器人在线自动分级关键技术研究, (项目编号: KYZ201325)。			
学术成果	1.论文 [1]顾宝兴, 姬长英*, 王海青, 等.农用开放式智能移动平台研制, 农业机械学报, 第 43 卷, 第 4 期, 173-178, 187, 2012. [2]顾宝兴, 姬长英*, 王海青, 等.智能移动水果采摘机器人设计与试验, 农业机械学报, 第 43 卷, 第 6 期, 153-160, 2012. [3]安秋, 顾宝兴*, 王海青, 姬长英. 农业机器人视觉导航试验平台, 河南科技大学学报(自然科学版), 2012, 33 (3), 42-45. [4]王海青, 姬长英*, 顾宝兴, 安秋. 基于机器视觉和支持向量机的温室黄瓜识别, 农业机械学报. 第 43 卷, 第 3 期, 163-167, 2012 [5]王海青, 姬长英*, 顾宝兴, 田光兆. 基于参数自适应脉冲耦合神经网络的黄瓜目标分割.农业机械学报, 第 44 卷, 第 3 期, 204-208, 2013. [6]王海青, 姬长英*, 陈坤杰. 基于光谱分析技术的黄瓜与茎叶识别研究, 光谱学与光谱分析, 第 31 卷, 第 10 期, 2834-2838, 2011. [7]田光兆, 安秋, 姬长英*, 顾宝兴, 等. 基于 Gray-EKF 算法的智能农业车辆同时定位与地图创建. 农业工程学报, 2012, 28 (19): 17-25. [8]田光兆, 安秋, 姬长英*, 顾宝兴, 等. 低速智能农业车辆多分辨率自适应测速系统设计. 农业机械学报, 2013, 44 (2): 159-164. [9]田光兆, 安秋, 姬长英*, 顾宝兴, 等. 基于立体视觉的智能农业车辆实时运动检测. 农业机械学报, 2013, 44 (7): 210-215.			

	<p>[10]田光兆, 安秋, 姬长英*, 顾宝兴, 等. 基于分层结构的智能农业车辆数据采集与处理系统. 浙江农业学报, 2013, 25 (2) : 373-378.</p> <p>[11] 王学林, 姬长英*, 周俊, 顾宝兴. 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, 第 26 卷, 第 3 期, 112-117, 2010.</p> <p>[12]李盛辉, 周俊, 姬长英*, 田光兆, 顾宝兴. 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, 第 44 卷, 第 12 期, 239-244 页, 2013</p> <p>[13]Wang Haiqing, Ji Changying*, Gu Baoxing, Tian Guangzhao, A Simplified Pulse-coupled Neural Network for Cucumber Image Segmentation, The2010 IEEE International Conference on Computational and Information Sciences, 1053—1057, 2010 .</p> <p>[14]Zhou Jun*, Liu Rui, Gu Baoxing, Zhang Gaoyang. Research on Apple Picking Robot, International Forum Harvest Technologies, 2011.</p> <p>[15]王海青, 姬长英*, 田光兆, 顾宝兴. 基于脉冲耦合神经网络的黄瓜图像分割, 2010 国际农业工程大会, 第 5 卷, 2834-2838, 2011.</p> <p>[16]顾宝兴.智能移动式水果采摘机器人系统的研究[D].南京: 南京农业大学, 2012.</p> <p>2.专利</p> <p>[1] 一种轮式移动水果采摘机器人及水果采摘方法, 发明专利, 201110021812.0, 2013.5.29</p> <p>[2] 一种基于基准点的简便匹配方法, 发明专利, 201010272140.6. 2012.11.14</p> <p>[3]一种苹果采摘过程中的分级方法及系统, 发明专利, 201610208234.4, 2016.04.06</p> <p>[4] 一种农用机器人移动平台防撞结构, 实用新型, 201620426148.6 2016.05.12</p> <p>[5]一种农业采摘机器人的转向机构, 201520726696.6 , 2015.09.16</p> <p>[6] 一种苹果采摘过程中的分级系统, 201620277081.4 , 2016-04-06</p> <p>[7]一种苹果分级执行机构, 201620277082.9 , 2016, 04, 06</p>
<p>奖励荣誉</p>	<p>2015 年获本科生优秀毕业论文指导教师</p>

Teaching staff/ Personal information

Name	Gu Baoxing	Gender	male	
Title	lecturer	Department	Agricultural Mechanization/ Transportation and vehicle engineering	
Degree	Ph.D./master graduate student mentor	Telephone		
E-mail	gbx@njau.edu.cn			
Unit address	Dianjiangtai Road 40, Pukou, Nanjing, Jiangsu Province		Post code	
Research field	Intelligent agricultural equipment/agricultural robots			
Social appointments	Agricultural machinery association of China			
Research projects	1.江苏省自然科学基金：基于多特征参数信息融合的水果在线自动分级系统研究，（项目编号：BK20140720）； 2.中央高校基本科研业务费专项基金：多传感器信息融合的水果采摘机器人在线自动分级关键技术研究，（项目编号：KYZ201325）。			
Academic achievements	1.论文 [1]顾宝兴， 姬长英*， 王海青， 等.农用开放式智能移动平台研制， 农业机械学报， 第 43 卷， 第 4 期， 173-178， 187， 2012. [2]顾宝兴， 姬长英*， 王海青， 等.智能移动水果采摘机器人设计与试验， 农业机械学报， 第 43 卷， 第 6 期， 153-160， 2012. [3]安秋， 顾宝兴*， 王海青， 姬长英. 农业机器人视觉导航试验平台， 河南科技大学学报(自然科学版)， 2012， 33（3）， 42-45. [4]王海青， 姬长英*， 顾宝兴， 安秋. 基于机器视觉和支持向量机的温室黄瓜识别， 农业机械学报. 第 43 卷， 第 3 期， 163-167， 2012 [5]王海青， 姬长英*， 顾宝兴， 田光兆. 基于参数自适应脉冲耦合神经网络的黄瓜目标分割.农业机械学报， 第 44 卷， 第 3 期， 204-208， 2013. [6]王海青， 姬长英*， 陈坤杰. 基于光谱分析技术的黄瓜与茎叶识别研究， 光谱学与光谱分析， 第 31 卷， 第 10 期， 2834-2838， 2011. [7]田光兆， 安秋， 姬长英*， 顾宝兴， 等. 基于 Gray-EKF 算法的智能农业车辆同时定位与地图创建. 农业工程学报， 2012， 28（19）： 17-25. [8]田光兆， 安秋， 姬长英*， 顾宝兴， 等. 低速智能农业车辆多分辨率自适应测速系统设计. 农业机械学报， 2013， 44（2）： 159-164. [9]田光兆， 安秋， 姬长英*， 顾宝兴， 等. 基于立体视觉的智能农业车			

	<p>辆实时运动检测. 农业机械学报, 2013, 44 (7) : 210-215.</p> <p>[10]田光兆, 安秋, 姬长英*, 顾宝兴, 等. 基于分层结构的智能农业车辆数据采集与处理系统. 浙江农业学报, 2013, 25 (2) : 373-378.</p> <p>[11] 王学林, 姬长英*, 周俊, 顾宝兴. 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, 第 26 卷, 第 3 期, 112-117, 2010.</p> <p>[12]李盛辉, 周俊, 姬长英*, 田光兆, 顾宝兴. 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, 第 44 卷, 第 12 期, 239-244 页, 2013</p> <p>[13]Wang Haiqing, Ji Changying*, Gu Baoxing, Tian Guangzhao, A Simplified Pulse-coupled Neural Network for Cucumber Image Segmentation , The2010 IEEE International Conference on Computational and Information Sciences, 1053–1057, 2010 .</p> <p>[14]Zhou Jun*, Liu Rui, Gu Baoxing, Zhang Gaoyang. Research on Apple Picking Robot, International Forum Harvest Technologies, 2011.</p> <p>[15]王海青, 姬长英*, 田光兆, 顾宝兴. 基于脉冲耦合神经网络的黄瓜图像分割, 2010 国际农业工程大会, 第 5 卷, 2834-2838, 2011.</p> <p>[16]顾宝兴.智能移动式水果采摘机器人系统的研究[D].南京: 南京农业大学, 2012.</p> <p>2.专利</p> <p>[1] 一种轮式移动水果采摘机器人及水果采摘方法, 发明专利, 201110021812.0, 2013.5.29</p> <p>[2]一种基于基准点的简便匹配方法, 发明专利, 201010272140.6. 2012.11.14</p> <p>[3]一种苹果采摘过程中的分级方法及系统,发明专利,201610208234.4, 2016.04.06</p> <p>[4]一种农用机器人移动平台防撞结构, 实用新型, 201620426148.6 2016.05.12</p> <p>[5]一种农业采摘机器人的转向机构, 201520726696.6 , 2015.09.16</p> <p>[6] 一种苹果采摘过程中的分级系统, 201620277081.4 , 2016-04-06</p> <p>[7]一种苹果分级执行机构, 201620277082.9 , 2016, 04, 06</p>
<p>Reward & honor</p>	<p>Got excellent undergraduate graduation thesis guidance teacher in 2015</p>