

## 研究生导师简介模板

姓名：袁亮	
系部：	
职称：教授	
联系方式：18099193518	
通讯地址：	
<b>个人简介：</b> <p>袁亮，男，1972年7月出生，中共党员。2011年8月获美国俄亥俄州立大学电子与计算机工程专业博士学位。自2012年9月回国工作以来，共主持国家自然科学基金项目4项，其中重点项目1项；省部级项目6项，其中重点项目1项；新疆自治区科技进步二等奖1项（排名第一）；发表论文80余篇，其中SCI收录15篇，EI收录20篇；专利10余项；共培养研究生50余名。中国机械工程学会机器人专业分会委员，中国人工智能学会智能机器人分会委员，中国振动工程学会动态测试专业委员会委员。</p>	
<b>学术兼职：</b> <p>中国机械工程学会机器人专业分会委员 中国人工智能学会智能机器人分会委员 中国振动工程学会动态测试专业委员会委员。</p>	
<b>研究领域：</b> <p><u>1、智能机器人方面</u>：在此研究方向主持两项国家自然科学基金项目，其中重点项目1项。主要创新包括：面向国家智能机器人发展战略需求，研究一种适应复杂环境、人-机-物共享空间的稳健定位与导航技术，以提高室内服务机器人的智能化水平和执行导航任务的主动性和友好性。①提出了室内移动机器人的智能环境认知方法；②设计了融合空间关系和景物语义的3D空间语义地图构建；③实现了复杂动态环境下模拟人类认知的空间语义定位；④实现了人-机-物共享空间的机器人智能导航。</p> <p><u>2、计算机视觉方面</u>：在此研究方向主持两项国家自然科学基金项目和一项省部级重点项目。主要创新包括：针对国家安防领域地面目标的大范围视觉跟踪问题,建立基于视吊舱的无人机随动跟踪系统。①提出了基于目标特征的地面目标提取和识别；②设计目标跟踪的实时算法,实现地面目标的自动跟踪；③提出了基于伺服控制理论的摄像机云台控制算法,实现目标的大范围跟踪；④提出了稳定、可靠和精准的无人机飞行控制算法,实现在更大范围内地面目标随动跟踪。</p>	
<b>教学科研情况（项目）：</b> <p>2012年回国以来主持国家级项目5项，其中重点项目1项，人才项目1项；省部级项目6项，重点项目1项： 1.基于人机物共享空间的医疗服务移动机器人定位和导航关键技术研究，国家自然科学基金</p>	

- 基金重点项目，U1813220，300万，2019-2022
- 2.国家千人计划新疆项目，中央组织部，300万，2014-2017
  - 3.基于视觉跟踪的小型四旋翼无人机的研究，国家自然科学基金，61262059，2017-2020
  - 4.基于荧光显微图像的神经微丝自动跟踪的研究，国家自然科学基金,31460248, 2015-2018
  - 5.基于全方位视觉跟踪的机器人轮椅的研究，国家自然科学基金，61662075，2013-2016
  - 6.面向安防领域的智能机器人技术研发与示范，新疆重点研发项目，2018B02011，100万，2018-2020
  - 7.助老伴行服务机器人的研发，新疆自治区科技支疆项目，2017E0284，2018-2020
  - 8.多功能助老伴行服务机器人研发，新疆自治区科技支疆项目，2017E0284，2017-2019
  - 9.变电站智能巡检机器人的研发，新疆自治区科技支疆项目，201591102，2015-2016
  - 10.基于视觉跟踪的机器人轮椅导航系统研究，新疆优秀青年科技创新人才培养项目，2013721016，2013-2015
  - 11.无人机自动跟踪关键技术研究，新疆自然科学基金项目，2019-2021

## 学术成果（论文、专利、获奖等）：

### 代表性论文

- 1.Liang Yuan and Junda Zhu\*, "Video Object Tracking in Neural Axons with Fluorescence Microscopy Images" (TOP 论文), Journal of Applied Mathematics, 2014.7 (SCI), **1.317, 0**
- 2.Liang Yuan, Yuan F. Zheng\*, Junda Zhu, Lina Wang, and Anthony Brown, "Object Tracking with Particle Filtering in Fluorescence Microscopy Images: Application to the Motion of Neurofilaments in Axons," (TOP 论文) IEEE Transactions on Medical Imaging, 31(1), 2012. (SCI), **3.696, 32**
- 3.Liang Yuan\* and Yuan F. Zheng, "A Micro-Device for the Mixing of a Highly Viscous Bio-Sample with Water Using Micro-Channel and Centrifugation," Journal of Laboratory Automation, 16(1), 2011. (SCI)
- 4.Liang Yuan, Yuan F. Zheng, and Weidong Chen, "Efficient Micro-Mixing of A Highly Viscous Bio-sample with Water Using Orbital Shaking and Micro-Channels," Review of Scientific Instruments, 81(5), 2010. (SCI), **1.488, 3**
- 5.Liang Yuan\*, "Research on the Waterpower Coupling Character in the District Heating Systems," Journal of Hydrodynamics, 16 (4), 2004. (SCI), **0.87, 0**
- 6.Liang Yuan\* and Yuan F. Zheng, "A Micro-Device for the Mixing of a Highly Viscous Bio-Sample with Water Using Micro-Channel and Centrifugation," Journal of Laboratory Automation, 16(1), 2011. (SCI)
- 7.Liang Yuan\*, "Research on the Waterpower Coupling Character in the District Heating Systems," Journal of Hydrodynamics, 16 (4), 2004. (SCI), **0.87, 0**
- 8.巨刚, 袁亮\*, 刘小月, 何巍, 多算法融合的自适应图像增强方法, 光子学报, 45 (12), 2016. (EI)
- 9.巨刚, 袁亮\*, 刘小月, 多方法融合的粒子滤波算法的神经丝自动跟踪, 西安电子科技大学学报, 43 (04), 2016. (EI)
- 10.巨刚, 袁亮\*, 刘小月, 岳昊恩, 基于改进 SURF 算法的移动目标实时图像配准方法研究, 通信学报, 38 (01), 2017. (EI)
- 11.何巍, 袁亮\*, 章祥峰, 改进小波去噪-Teager 算子的齿轮微弱故障提取方法, 振动.测试与诊断, 38(01), 2018. (EI)

#### 专利:

获授权专利 6 项, 软件著作权 4 项:

1. 王景川, 陈卫东, 袁亮, 模块化及标准化组件构成的机器人. 专利号: 200710041709.6, 上海交通大学, 2007
2. 陈卫东, 杨军, 王景川, 金炳章, 袁亮, 李慕君, 智能轮椅[P]. 专利号: CN200610118866.8.上海电气集团股份有限公司; 上海交通大学, 2006
3. 杨军, 陈卫东, 金炳章, 王景川, 李慕君, 袁亮, 智能轮椅的防碰撞机构, 专利号: CN200620048273.4, 上海交通大学, 2006
4. 杨军, 陈卫东, 陈家祥, 王景川, 金炳章, 袁亮, 智能轮椅的防跌落机构, 专利号: CN200620048272.X, 上海交通大学, 2006
5. 侯爱萍, 袁亮, 何巍, 高安全二自由度云台, 专利号: ZL201620020853.6, 新疆大学, 2016
6. 侯爱萍, 袁亮, 蒋伟, 直线升降电动闸阀, 专利号: ZL201620486969.9, 新疆大学, 2016
7. 袁亮, 变电站表盘、液位示数识别、读取软件, 2016SR87598, 新疆大学, 2015
8. 袁亮, 变电站智能巡检机器人终端系统监控系统, 2016SR087601, 新疆大学, 2015
9. 袁亮, 基于田间互联网的远程农田灌溉自动化控制系统手机 APP, 2016SR225900, 新疆大学, 2016
10. 袁亮, 单目标跟踪平台, 2019SR1386080, 新疆大学, 2019

#### 获奖

1. 2019 年, 助老康养关键技术研究及其智能系统研究, 新疆自治区科技进步奖, 二等奖(排名第一)
2. 2013 年, 新疆自治区第十二届自然科学优秀学术论文奖(省部级奖), 获奖等级二等奖(排名: 第一)
3. 2012 年, 中国机器人大赛, 获奖等级二等奖(排名: 第二)
4. 2013 年, 中国机器人大赛, 获奖等级二等奖(排名: 第一)
5. 2014 年, 中国机器人大赛, 获奖等级一等奖(排名: 第一)
6. 2015 年, 中国机器人大赛, 获奖等级二等奖(排名: 第二)

#### 荣誉称号: