


南京农业大学人工智能学院师资队伍（个人信息）

| | | | | |
|-------------|---|--------|------------------------|---|
| 姓 名 | 卢 伟 | 性 别 | 男 |  |
| 学 位 | 博士 | 职 称 | 副教授 | |
| 部 门 (系别) | 自动化 | E-mail | njajurobot@njau.edu.cn | |
| 通信地址 | 南京市浦口区点将台路 40 号 | | | |
| 个人简介 | <p>教育经历： 2005 年和 2012 年分别在东南大学仪器科学与工程学院获得工学硕士和工学博士学位，2016 至 2017 年为美国密歇根州立大学访问学者。</p> <p>工作经历： 2012.3-2014.12 南京农业大学工学院 讲师 2015.1-2020.7 南京农业大学工学院电气工程系，副教授/系主任 2020.8 至今 南京农业大学人工智能学院，副教授/党委副书记</p> | | | |
| 研究领域 | <p>(1) 智能机器人与人工智能技术； (2) 智能传感与无损检测技术； (3) 生物传感技术。</p> | | | |
| 教授课程 | 《传感器与检测技术》、《计算机仿真》、《智能仪表》、《智能传感技术》等 | | | |
| 承担项目 | <p>(1) 基于空间频域成像技术的大豆种子组织光学特性检测方法及其机理研究（国家自然科学基金面上项目，32071896,58 万,项目主持）</p> <p>(2) 双孢菇仿人采摘智能机器人关键技术研究及创新（江苏省农业科技创新项目，CX(20)3068,30 万,项目主持）</p> <p>(3) 低成本后装型农业机械智能驾驶机器人关键技术与应用示范（苏州市农业科技创新项目,50 万元,第一参与人）</p> <p>(4) 基于结构光多维谱像的单粒谷物种子质量快速无损检测技术研究，江苏省自然科学基金面上项目（10 万，项目主持）</p> <p>(5) 新疆特色食品油炸过程中油脂品质劣变规律及废弃点快速判别技术研究，国家自然科学基金面上项目（50 万，第二负责人）</p> <p>(6) 中央高校基金“拖拉机驾驶机器人结构优化及遥操作控制技术（项目编号:KYZ201427,35 万,项目主持）”；</p> <p>(7) 江苏省自然科学基金青年基金“基于光声光谱的杂交稻种质量快速无损检测技术及机理研究(项目编号:BK20130696,20 万,项目主持)；</p> <p>(8) 远程测控技术江苏省重点实验室开放基金“拖拉机驾驶机器人智能控制技术”（项目编号：YCKK201501,项目主持）；</p> <p>(9) 国家自然科学基金青年基金“面向农情信息采集的足式机器人水田行走机理研究”（项目编号:51405239,24 万,第一参与人）；</p> | | | |

| | |
|---|---|
| | <p>(10)国家自然科学基金青年基金“面向果蔬痕量 Hg²⁺离子检测的增强荧光探针制备及其机理研究”(24万,第一参与人);</p> <p>(11)基于移动机器人的田间高通量作物表型检测及多源信息融合关键技术研究, NAU-MSU 联合研究项目(33万,项目主持)</p> <p>(12)面向工厂化蘑菇种植的智能采摘机器人关键技术研究及装备创制,江苏省农机三新工程项目(24万,项目主持)</p> <p>主持企业课题“智能蘑菇采摘机器人”、“基于机器人的自动化分级流水线系统”、“室内外协作机器人”、“物联网气雾立体栽培控制系统”等。</p> |
| <p>学术成果 (论文、专利、软著等)</p> | <p>在 Plant Methods、Sensors、Measurement、IJARS、J AEROSPACE ENG.、IJCA、《机器人》、《宇航学报》、《光谱学与光谱分析》、《光学学报》、《食品科学》、《农业机械学报》等杂志及国际学术会议共发表 SCI、EI 论文 40 余篇,其中 SCI 文章 10 余篇,申请发明专利 10 余项。</p> <p>具体请访问实验室网站: www.njaurobot.cn</p> |
| <p>奖励荣誉</p> | <p>(1) 中国农业机械学会优秀工作者(2016-2018 年度);</p> <p>(2) 2017 年中国自动化学会华东六省一市学术年会暨江苏省自动化学会年会最佳应用论文奖;</p> <p>(3) 2016 年教育部技术发明一等奖(力触觉临场感机器人关键技术);</p> <p>(4) 2016 年江苏省科学技术三等奖(SMC-5000 智能化电液控制滑模摊铺机的研发及应用);</p> <p>(5) 2016 年度《农业机械学报》优秀论文奖;</p> <p>(6) 2014 年江苏省科学技术一等奖(人机交互力反馈遥操作机器人关键技术及应用);</p> <p>(7) 2015 年南京农业大学“挑战杯”比赛优秀指导教师;</p> <p>(8) 2015-2019 年全国大学生智能农业装备创新大赛优秀指导教师;</p> <p>(9) 2013-2019 年,省级优秀、校级优秀特等奖、一等奖本科毕业设计指导教师;等。</p> |
| <p>社会兼职</p> | <p>(1) 美国 IEEE 会员,美国 ASABE 会员;</p> <p>(2) 江苏省自动化学会理事;</p> <p>(3) 江苏省仪器仪表学会理事;</p> <p>(4) 江苏省人工智能学会机器人专委会委员;</p> <p>(5) 南京市计量测试学会理事;</p> <p>(6) 中国电子学会嵌入式与机器人专委会委员;</p> <p>中国机器人大赛农业机器人组委会委员。</p> |
| <p>实验室秉承“挑战自己、追求卓越、永不放弃”的理念,坚持“顶天立地”的原则进行科研和工程创新,团队除教师、研究生外,还有资深机械设计、嵌入式系统、软件高级工程师以及国外合作教授。科研团队具有丰富的团队组织、科研攻关经验,注重科研与工程的结合,在机器人、人工智能、机电一体化、无损检测、微弱信号处理、智能仪表、物联网技术、软件开发等方面具有丰富的工程项目经验和科研实力,注重科研与工程的结合,善于创新</p> | |

和产业化开发。

本实验室旨在培养具有团队精神和创新能力的科研、工程卓越人才，欢迎理论基础扎实、有意学术深造，或动手能力强有意强化工程能力的优秀学生报考研究生！