

- 陈兵旗导师简介 -

基本信息

姓名	陈兵旗	姓名拼音	Chen Bingqi
性别	男	所属院系	工学院
国籍	中国	民族	汉族
最高学位	博士	最高学位授予国别	日本
最高学位授予单位	日本东京农工大学	最高学位授予专业	生物生产学
最高学位授予时间	1999-03-30	最高学历	博士研究生
毕业学校	日本东京农工大学	毕业时间	1999-03-30
外语语种	日语	外语熟练程度	精通
职称	教授	职务	无
办公电话	13718443336	电子邮箱	fcbq@163.com
电子邮箱2	cbq93@sohu.com	教师主页	
学术学位研究生导师类型	博导兼硕导	专业学位研究生导师类型	
是否外聘	否	兼职聘期起始日期	
兼职聘期终止日期		人事关系所在单位	中国农业大学
人事关系所在单位是否本校	是	人事关系所在单位是否学位授予单位	是
专家类别			
从事学科专业1	机械工程 080202-机械电子工程	从事学科专业2	农业工程 0828Z2-农业信息化技术
首任导师时间	2003-06	研究方向1	图像处理技术
研究方向2	农田、公路导航路线检测	研究方向3	车辆视觉导航
研究方向4	农业信息化		
从事专业学	085201-机械工程		

位领域	
主要社会兼 职	
备注	开发各个行业与图像处理相关的应用项目

目前指导研究生

作为主导师

在籍

硕士研究生 6 人

(其中 2016级:1 2017级:3 2018级:2)

博士研究生 3 人

(其中 2015级:2 2017级:1)

不在籍

硕士研究生 22 人

(其中 2005级:2 2006级:2 2007级:2 2008级:2 2010级:2 2011级:2 2012级:2 2013级:1 2014级:3 2015级:2 2016级:2)

博士研究生 4 人

(其中 2009级:2 2010级:1 2013级:1)

作为副导师

在籍

硕士研究生 0 人

博士研究生 0 人

不在籍

硕士研究生 0 人

(其中)

博士研究生 0 人

(其中)

个人简历

学 历

年月	学校或单位	专攻或项目	学位或性质
1981,8-1985,7	洛阳工学院	农业机械设计与制造	学士
1993,1-1994,3	日本东京农工大学	进修	
1994,4-1996,3	日本东京农工大学大学院	环境资源学	硕士
1996,4-1999,3	日本东京农工大学联合大学院生物生产学		博士
2000,4-2002,3	日本学术振兴会	水田作业机器人 空间视觉系统研究	特别研究员 (博士后)

职 历

年月	工作单位	工作内容	职称
1985,7 - 1993,1	中国农业机械化科学研究院	收获机械的研究设计	工程师
1999,4 - 2000,3	日本函数库股份公司	图像处理软件开发	研究员
2002,4 - 现在	中国农业大学工学院	机器视觉与图像处理的研究、教学	教授
2013,6-2013,8	日本学术振兴会	访问教授	

论文与专著

主编著作：

1. 陈兵旗著：《机器视觉技术及应用实例详解》，53.8万字，化学工业出版社，2014年4月出版。
2. 陈兵旗主编，孙明副主编，其它编委：乔军等7人，普通高等教育“十一五”国家级规划教材，普通高等教育农业部“十二五”规划教材《实用数字图像处理与分析》（第2版），51.3万字，中国农业大学出版社，2014年2月出版。
3. 陈兵旗，李民赞，孙明，乔军主编：“国家重大出版工程项目”《农业机器人》（上、下册），原文日文，50万字，中国农业大学出版社，2009年5月出版。
4. 陈兵旗主编，孙明副主编，其它编委：乔军等7人，普通高等教育“十一五”国家级规划教材《实用数字图像处理与分析》，48.2万字，中国农业大学出版社、清华大学出版社，2008年2月出版。
5. 孙卫东主编，宋正河、陈兵旗副主编，其它编委10人：《图像处理技术手册》，原文日语，188万字，科学出版社，2007年8月出版。
6. 陈兵旗主编，孙明副主编：《Visual C++ 实用图像处理专业教程》，57.5万字，清华大学出版社2004年3月出版。

发明专利：

- 1、发明名称：采棉机导航信息图像检测方法及系统
- 2、发明名称：农田微弱导航信息的图像检测方法及系统
- 3、发明名称：玉米粒在穗计数方法
- 4、发明名称：一种保护压板状态的识别方法
- 5、发明名称：行列排列目标的定位方法及系统
- 6、发明名称：蜜蜂行为轨迹的图像检测方法及系统
- 7、发明名称：用于自然环境下目标点图像识别的标识物检测方法
- 8、发明名称：无标识运动目标跟踪测量方法
- 9、发明名称：一种玉米种子精选装置及其使用方法
- 10、发明名称：一种车辆轮廓尺寸自动测量装置及方法
- 11、发明名称：一种汽车视觉安全辅助驾驶装置

- 12、发明名称：一种汽车安全辅助驾驶方法及装置
- 13、发明名称：一种自主行走轨迹线的划定装置
- 14、发明名称：一种自主行走轨迹的划定方法及装置

主要学术期刊论文

- 1、梁习卉子，陈兵旗，姜秋慧，朱德利，杨明，乔妍：基于图像处理的玉米收割机导航路线检测方法，*农业工程学报*，2016，32（22）：43-49（EI）。
- 2、朱德利，陈兵旗，杨雨浓，梁习卉子，杨明：苹果采摘机器人视觉系统的暗通道先验去雾方法，*农业工程学报*，2016，32（16）：151-158（EI）。
- 3、刘长青，陈兵旗，张新会，王桥，杨曦：玉米定向精播种粒形态与品质动态检测方法，*农业机械学报*，2015，46（9）：47-54（EI）。
- 4、王桥，陈兵旗，杨曦，刘长青：用于定向播种的玉米种穗精选方法，*农业工程学报*，2015，31（1）：170-177（EI）。
- 5、刘长青，陈兵旗：基于机器视觉的玉米果穗参数的图像测量方法，*农业工程学报*，2014，30（6）：131-138。（EI）
- 6、李景彬，陈兵旗，刘阳：棉花铺膜播种机导航路线图像检测方法研究，*农业机械学报*，2014,45(1):40-45。（EI）
- 7、李景彬，陈兵旗，刘阳：采棉机视觉导航路线的图像检测方法研究，
- 8、Changqing Liu, Bingqi Chen, Yang Liu and Tao Zha. Quantity Detection of Kernels in an Ear Corn Based on Machine Vision [C]. *Applied Mechanics and Materials Vols. 246-247*, pp 279-285, 2013.
- 9、Jingbin Li, Bingqi Chen, Yang Liu,etal. Study on Image Detection Method of Navigation Route for Cotton Harvester[C]. *Applied Mechanics and Materials Vols. 246-247* :219-224,2013.
- 10、Yang Liu, Bingqi Chen. Detection for Weak Navigation Line for Wheat Planter Based on Machine Vision[C]. *Applied Mechanics and Materials Vols. 246-247*, pp 235-240, 2013.
- 11、Li Jingbin,Chen Bingqi,Shao Luhao,etal. Variety identification of delinted cottonseeds based on BP neural network[J]. *Transactions of the Chinese Society of Agricultural Engineering*,Vol.28 Supp2: 265-269,2012.10.
- 12、CHEN Bingqi, GUO Xuemei & LI Xiaohua, Study of Image Diagnosis Algorithm for Diseased Wheat, *The proceedings of the China association for science and technology*, VOL.7, NO.2, 686-693,2011,5
13. Y.Liu, B.Chen, J.Qiao: Development of a Machine Vision Algorithm for Recognition of Peach Fruit in Natural Scene, *Transaction of the ASABE*, Voi. 54(2):694-702, 2011.4 (SCI,EI)
14. Shao Jianchao, Guo Xuemei, Chen Bingqi, Study on Vehicle License Plate Automatic Recognition System for Exit and Entrance, *Journal:A(EI)*
15. 陈兵旗,2011,27(13):366-372（EI），*农业机械学报*，2010，41（7）：168-173。（EI）
16. 4017. 201040: 158-16018. 陈兵旗水稻种子精选技术
19. 陈兵旗，高振江，宋同珍，王吉亮，阎洪山，薛理：棉种图像精选方案与算法研究，*农业机械学报*，2010,41(1):167-171。（EI）
20. 陈兵旗,郭学梅,李晓华.基于图像处理的小麦病害诊断算法 Image Diagnosis Algorithm of Diseased Wheat[J].*农业机械学报*,2009,40(12):190-195.（EI）
21. 任永新,谭豫之,杨会华,李伟,陈兵旗:基于模糊控制的黄瓜采摘机器人视觉导航, *江苏大学学报(自然科学版)*, 第30卷, 第4期, 22. 王晓燕,陈媛,陈兵旗,李洪文,孙浩. 免耕覆盖地秸秆行茬导航路径的图像检测Detection of Stubble Row and Inter-row Line for Computer Vision Guidance in No-till Field[J].*农业机械学报*,2009,40(06):158~163.（EI）
23. 赵晓霞，张铁中，陈兵旗，乔军，杨会华：自然环境下桃子图像分割算法研究，*农机化研究*31卷2期，107-111，2009。
24. 王晓燕,陈媛,陈兵旗,李洪文:玉米根茬图像的分割方法. *农机化研究*31卷2期. 17-19.23. 2009.

25. 赵晓霞, 陈兵旗, 张铁中, 乔军: 类圆果实图像的分离测量算法研究, 安徽农业科学, 36(19):8226-8228, 8236, 2008。
26. H.Zhang, B.Chen, L.Zhang: Detection Algorithm for Crop Multi-centerlines Based on Machine Vision, Transaction of the ASABE, Vol.51(3):1089-1097, 2008. (SCI,EI)。
27. 张红霞, 张铁中, 陈兵旗: 基于模式识别的农田目标定位线检测, 农业机械学报, 第39卷第2期, 107-111, 2008年2月。
28. Zhang Lei, Wang Shumao, Chen Bingi, Zhang Hongxia: Crop-edge Detection based on Machine Vision, New Zealand Journal of Agricultural Research, Vol.50(5),1367-1374,2007. (SCI)。
29. 赵颖,孙群,陈兵旗,王书茂.基于机器视觉的非结构化道路导航路径检测方法[J].农业机械学报,2007,38(06):202-204.
30. 张磊, 王书茂, 陈兵旗, 刘志刚: 基于双目视觉的农田障碍物检测, 中国农业大学学报, 12(4): 70-74, 2007年12月。
31. Bingqi Chen, and Zhiqiang Wang: A Statistical Method for Technical Data of a Badminton Match based on 2D Seriate Images, Tsinghua Science and Technology, 清华大学学报自然科学版(英文版), October 2007,12(5): 594-601 (EI)。
32. 陈望, 陈兵旗: 基于图像处理的公路车流量统计方法的研究, 计算机工程与应用, 第43卷第6期, 236-239, 2007。
33. 陈兵旗, 王志强: 基于图像处理的电子桩考系统的设计与实现, 自动化技术与应用, 第25卷第9期, 50-51, 93, 2006。
34. 赵颖, 王书茂, 陈兵旗. 基于改进Hough变换的公路车道线的快速识别方法, 中国农业大学学报, 第11卷第3期, 104-108, 2006。
35. 赵颖, 陈兵旗, 王书茂: 基于机器视觉的耕作机器人行走目标直线的检测, 农业机械学报, 第37卷第4期, 81-86, 2006 (EI)。
36. 孙明, 陈兵旗. 由数字图像处理教材看教学改革, 教育教学改革实践与探索(第2集), 123-128, 中国农业大学出版社, 2005。
37. B. Chen, S. Tojo, K. Watanabe: Study on Machine Vision for Micro Weeding Robot in Paddy Field, Biosystems Engineering, 85/4, 393-404, 2003. (SCI收录)
38. B. Chen, S. Tojo, K. Watanabe: Machine Vision Based Guiding System for Automatic Rice Transplanters, Applied Engineering in Agriculture 19(1), 40 – 46, 2003. (SCI、EI收录)
39. B. Chen, S. Tojo, K. Watanabe: Detection Algorithm for Traveling Route in Paddy Field for Automated Managing Machines, Transaction of the ASAE, Vol.45(1): 239-246, 2002. (SCI、EI收录)
40. 陈兵旗, 东城清秀, 渡边兼五, 蓝 房和, B.K.Huang: 水田中移植水稻苗的检测—不受反射光影响的图像处理法--, 日本农业机械学报 61(5): 57-63, 1999。
41. 陈兵旗, 东城清秀, 渡边兼五, 蓝 房和, B.K.Huang: 插秧机器人视觉系统研究(第4报)—水泥田埂的检测--, 日本农业机械学报61(3): 57-64, 1999。

近五年承担的主要项目

主要承担研究项目：

1. **基于机器视觉的田作业无人驾驶**技术研究，洛阳市重大专项，2017年1月-2018年12月，课题负责人。
2. 车辆参数的物联网智能检测及信息传输系统，山东理工大学委托淄博市公安交通警察支队项目，2012年10月 – 2013年3月，课题负责人。
3. 基于图像识别技术的玉米籽粒有序排列技术研究，“十二五”国家“863”项目，2012年1月 – 2015年12月，课题负责人。
4. 果蔬害虫光电诱导捕集治理机具，“十二五”国家行业科技项目，2012年1月 – 2015年12月，子课题负责人。
5. 蜜蜂舞蹈实时跟踪与判读系统研制，中国科学院西双版纳热带植物园，2011年9月-2011年11月，课题负责人。
6. 电气柜开关图像检测识别系统开发，山西电力系统项目，2011年1月-2011年4月，课题负责人。

承担的教学工作

研究生课程：工程图像处理

本科生课程：实用图像处理

关闭