

人才队伍

研究团队

专家名录

博士后招收

研究生培养

公派留学

人才队伍 专家名录 副研究员

张美娜

文章来源： 发布时间：2021-07-16 17:58:26 阅读：118次



张美娜，女，博士，副研究员，2013年毕业于南京农业大学工学院。主持国家自然科学基金青年基金项目1项，参与国家重点研发计划、国家梨产业技术体系、江苏省农业三新、江苏省农机三新、江苏省引智、江苏省农业科技自主创新资金等省部级科研项目10余项；以第一作者先后在*Biosystems Engineering*，*农业机械学报*等国内外权威期刊发表研究论文7篇；申请发明专利2项，授权实用新型专利3项；2018年赴美国密苏里大学访学1年。现兼任中国农业机械学会青年工作委员会委员，*Biosystems Engineering*期刊审稿人，2019年入选江苏省“双创计划”科技副总，同年增列为南京农业大学工学院学硕导师、南京林业大学校外导师（2019-2021）。

研究方向：

1. 作物生长诊断终端及环境检测设备开发；
2. 作物表型信息智能采集平台控制系统研发。

主要承担科研项目：

1. 国家自然科学基金青年基金项目：融合2D-LiDAR、RTK-DGPS与IMU的靶标精准探测与叶面积密度计算方法研究（主持）；
2. 国家重点研发计划子课题：梨树和桃树农药减施增效关键技术与产品研发——农药高效精准施药技术与施药机械研发（主要参与）；
3. 江苏省农业科技自主创新基金项目：现代果园机械化管理关键技术装备研发与集成示范（项目秘书）；
4. 江苏省农业科技自主创新基金项目子课题：设施智能巡检机器人平台研发（课题主持）；
5. 江苏省农业科技自主创新基金项目子课题：省力化栽培梨园配套管理机具研制（主要参与）。

主要研究成果：

以第一作者发表研究论文共7篇，其中SCI检索期刊论文1篇，EI检索期刊论文4篇，EI检索会议论文1篇。

1. Zhang Meina, Zhou Jianfeng, etc. Estimation of maize yield and effects of variable rate nitrogen application using UAV visual images. *Biosystems Engineering*, 2020. 189: 24-35. (SCI)
2. Zhang Meina, Lin Xiangze, Yin Wenqing, et al. An anti-noise path tracking proportion differentiation (PD) controller for tractors[C]. *2018 ASABE Annual International Meeting*. (EI)
3. Zhang Meina, Feng Aijing, Zhou Jianfeng, Lü Xiaolan. Cotton yield prediction using remote visual and spectral images captured by UAV system[J]. *Transactions of the Chinese Society of Agricultural Engineering (Transactions of the CSAE)*, 2019, 35(5): 91-98. (in English with Chinese abstract) (EI)
4. 张美娜, 吕晓兰, 邱威, 等. 基于三维激光点云的靶标叶面积密度提取方法[J]. *农业机械学报*, 2017, (11): 172-178. (EI)

5. 张美娜,吕晓兰,常有宏,等. 果树靶标精准探测系统研究进展分析[J].中国农机化学报,2016,37(10):227-233,265.

6. 张美娜,吕晓兰,陶建平,等. 农用车辆自主导航控制系统设计与试验[J].农业机械学报,2016,47(7):42-47. (EI)

7. 张美娜,尹文庆,林相泽,等. RTK-DGPS 融合惯性传感器的车辆导航参数计算方法[J].农业机械学报,2015,46(5):7-12. (EI)

第一发明人申请或授权的专利:

1. 一种农用车自主导航控制电路, 2016.4.26, 中国, CN201620361343.5 (实用新型授权).

2. 一种果园对靶喷雾控制系统, 2016.4.26, 中国, CN201620361345.4 (实用新型授权).

3. 一种果树靶标探测系统, 2016.2.16, 中国, CN201620124801.3 (实用新型授权).

4. 一种果树靶标三维数据补偿方法及补偿系统, 201910490277.X, 发明, 申请受理.

5. 一种基于二维激光雷达扫描传感器的雾滴漂移检测系统, 201810780806.5, 发明, 申请受理.

第一发明人软著登记:

1. 农业车辆自主导航控制系统平V1.0, 2017SR311917.

2. 果树靶标精准施药参数提取算法软件V1.0, 2019SR1232850.

版权所有: 江苏省农业科学院苏ICP备10002657号-6

地址: 江苏省南京市钟灵街50号 邮编: 210014