



## 副教授

当前位置: 首页>>教师队伍>>教师队伍>>副教授>>正文

教授

副教授

讲师

实验员

## 袁建英

2022-07-17 15:11



## 【基本信息】

姓名: 袁建英  
职称: 副教授  
出生年月: 1982年1月  
电子邮件: [yuanjy@cuit.edu.cn](mailto:yuanjy@cuit.edu.cn)

## 【个人简介】

袁建英, 博士, 副教授。自2006年开始从事图像处理相关理论及应用的研究与开发工作。2016年任职于成都信息工程大学控制工程学院, 近年来承担省部级项目2项、市厅级项目2项、企业委托项目多项。发表学术论文30余篇, 授权发明专利3项。

讲授课程: 《图像处理与机器视觉》、《人工智能概论》。

## 【研究方向】

面向移动机器人(无人驾驶汽车)的环境感知技术;  
面向全天候工业机器人的高精密目标三维定位技术;  
智慧大蚕养殖装备研发;  
第三代人工神经网络——脉冲神经膜计算相关研究。

## 【主要成果】

## 科研项目

四川省科技厅重点研发项目: 智能化大蚕饲养系统关键技术研究及装备开发, 2022.04.01——2024.03.30, 项目负责人。在研。  
四川省科技厅重点研发项目: 无人驾驶汽车城市交通环境智能感知终端关键技术, 2021.04.01——2023.03.30, 合作项目, 本校负责人。在研。  
成都市国际科技合作项目, 移动机器人复杂环境动态目标视觉探测系统研究, 2018.01-2019.12, 项目负责人。在研。  
四川省科技厅项目一项, “基于视觉的无人车环境动态目标探测系统关键技术研究”, 2018.01-2019.12, 项目负责人。已结题。

## 论文著作

Jianning Yuan, Gexiang Zhang, Fengping Li, et al. [Independent Moving Object Detection Based on a Vehicle Mounted Binocular Camera](#), *IEEE Sensors Journal*, 2021, 21 (10) : 11522-11531

袁建英, 张葛祥, 郭德全, 蒋涛. 膜计算在图像处理领域应用研究综述. 安徽大学学报(自然科学版), 2018, 42(3): 24-31

Jianning, Yuan, Dequan, et al. A Resolution-Free Parallel Algorithm for Image Edge Detection within the Framework of Enzymatic Numerical P Systems.[J]. *Molecules* (Basel, Switzerland), 2019, 24 (7) : 1235-1251

Yuan J, Liu J. Robust Instruments Position Estimation using Improved Kernelized Correlation Filter for Substation Patrol Robots[J]. *International Journal of Pattern Recognition and Artificial Intelligence*, 2019, 33 (12) : 1954033.1-1954033.9

Liu, Jijia, Yuan, Jianning, Jia, Yongfang. A new method for railway fastener detection using the symmetrical image and its EA-HOG feature[J]. *International Journal of Pattern Recognition and Artificial Intelligence*.2020, 34(02):3305-3308.

Yuan Jianning, Wang Qiong, Jiang Xiaoliang, Li Bailin. A High-Precision Registration Technology Based on Bundle Adjustment in Structured Light Scanning System[J]. *Mathematical Problems in Engineering*, 2014, (2014): 897347-897356

Yuan Jianning, Wang Qiong, Li Bailin. A Flexible and High Precision Calibration Method for Binocular Structured Light Scanning System[J]. *Scientific World Journal*, 2014, 753932

Jianning Yuan, Xianyong Liu, Zhiqiang Qiu. A robust feature points matching algorithm in 3D optical measuring system[A]. The international conference on Electrical Engineering and Automatic Control (ICEEAC2010) [C]. IEEE Computer Society's CPS, 2010.v6-704.

Yuan Jianning, Wang Qiong, Liu Jijia, Li Bailin. 3D scene reconstruction based on optical flow method[J]. *Journal of Computational Systems*, 2014, 10(23): 10243-10250

Yuan Jianning, Qiong W, Li Bailin. Robust Optical Flow Computation Under Varying Illumination Using Rank Transform[J]. *Sensors & Transducers*, 2014, 169(4): 84-90.

## 专利与获奖

随机光照下鲁棒目标识别技术与应用, 四川省科技进步奖二等奖。

2022年, 成都信息工程大学第十一届教职工多媒体课件大赛, 三等奖。

2021年, 成都信息工程大学首届教师教学创新大赛, 三等奖。

袁建英, 蒋涛, 付克昌. 全天候未知环境下高精度快速圆形目标定位方法和系统 (ZL201610039698.7), 2016.01.

袁建英, 蒲明, 黄小燕, 刘甲甲, 付克昌. 一种基于酶数值膜系统的NCC图像匹配方法 (ZL201810764055.8), 2018.07.

袁建英, 蒋涛, 李平, 漆军, 周楠, 谢昱锐, 付克昌. 一种基于视觉的智能车环境动态目标检测的方法 (ZL 202010580747.4), 2020.06

袁建英, 刘甲甲, 吴思东, 许林, 漆军, 付克昌, 蒋涛. 一种相机移动条件下高精度检测运动目标的方法 (ZL202010580724.3), 2020.06

袁建英, 蒋涛, 傅克昌, 杨强, 黄小燕. 用低精度二维平面靶标实现高精度相机标定的方法 (ZL201610229152.8), 2016.04

