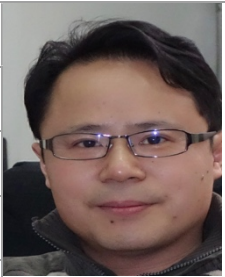


姓名	李天剑	性别	男	出生年月	1969年7月	
政治面貌	中共党员	现任职务	副所长	现在职称	副教授	
最后学历	博士研究生	最后学位	博士	获学位单位	北京理工大学	
任硕导时间	2008年	任博导时间		通讯地址		
联系方式	13521052082		E-mail	<a href="mailto:Philip6907@163.com">Philip6907@163.com</a>		
所属学科及学科方向	机械工程		研究方向 1	机器视觉及其应用		
	机器人技术		研究方向 2	机电一体化		
工作简历	<p>李天剑老师毕业于北京理工大学车辆工程学院，获博士学位。博士毕业后曾在湖南威胜电子、研华（中国）有限公司工作，参与智能电表、工业数据采集与控制板卡、模块的控制软件开发工作。</p> <p>2004年加入北京信息科技大学，主要从事机电一体化和机器人技术方面的教学和研究工作，现任智能机器人技术研究所副所长，主持或参与完成了科技部、北京市属多项科技开发专项项目，并与企业合作开发“管道潜望镜系统”“管道机器人”“金属硬度检测系统”等产品，获得用户好评。参与或主持科技项目合同经费超过300万元，发表学术论文30篇，获得发明专利和软件著作权15项。</p> <p>李天剑老师目前研究领域是机器人视觉技术，采用单目、双目、RGB-D等多种手段，结合传统图像处理 and 深度学习等前沿技术，综合采用Matlab, VC++, opencv、ROS等多种开发平台，实现军工、工厂、实验室、加油站等多种领域的协作机械臂的手眼协同作业系统的研发工作，相关产品在多家用户现场运行，获得用户好评。在项目研发中，研究生的软件编程能力、现场项目的调试能力、与用户沟通能力都得到了很大的提升，研究生毕业时平均月薪资达到2万，成为企业研发的骨干人才。</p>					
科研项目情况	<ol style="list-style-type: none"> <li>北京市科技计划课题：“基于实时定位导航技术的仓储货物拣选机器人研发与示范应用”，课题编号：Z171100000817006；课题经费总额400万，我校承担其中280万（实到），我校课题人员中排名第二；</li> <li>国家重点研发计划面向纺织典型行业的机器人自动化生产线示范应用，课题4-色织纱线浸染生产全流程机器人集成示范应用，子课题4名称：色织纱线浸染机器人机器视觉应用技术研究，子课题4编号：2017YFB1304004-04，排名第二；</li> <li>国家重点研发计划“网络协同制造和智能工厂”重点专项课题“多维度全流程制造企业数据空间构建”（2019YFB1705402），2020-2022，415万元；项目成员；</li> <li>北京市科技计划课题“空地人立体化消防协同作战系统研发与示范应用”，2019-2021，180万元；（9041923102），项目成员；</li> <li>横向课题：3D视觉检测产品技术开发，编号：9162023105，2020年，负责人；</li> <li>横向课题、机械臂视觉系统开发，（9162123119），2021年；项目成员；</li> </ol>					
主要科研成果	<ol style="list-style-type: none"> <li>卷积神经网络物体检测算法在物流仓库中的应用，李天剑，黄斌，刘江玉，金秋；计算机工程，2018年第44卷第6期；（核心）</li> <li>黄斌,李天剑,王会香,刘相权,黄民.基于中心偏移矫正算法的管道图像展开研究[J].计算机应用与软件,2015,32(10):196-200+243. (核心)</li> <li>Application of Convolution Neural Network Object Detection Algorithm in Logistics Warehouse; LI Tianjian1*, HUANG Bin2, LI Chang1 HUANG Min1; ISTAI' 2018; July 20-July 22,2018 Dalian China 7th International Symposium on Test Automation Instrumentation; (EI收录)</li> <li>The Research of Cargo Pallets Real-Time 3D Positioning Method based on Computer Vision; LI Tianjian1*, JIN Qiu1, HUANG Bin2, LI Chang1 HUANG Min1; ISTAI' 2018; July 20-July 22,2018 Dalian China 7th International Symposium on Test Automation Instrumentation; (EI收录);</li> <li>李天剑, 刘诗涵, 金秋, 黄民一种托盘纸箱垛型实时检测方法, 发明专利: ZL201711342578.5 (2021年);</li> <li>李天剑, 张胜金, 徐志智, 刘诗涵, 金秋, 一种基于视觉的无人驾驶叉车导航系统及其定位导航方法, 发明专利: ZL201711341489.9 (2021年)</li> <li>杨超;李天剑;胡欢;黄民 刊名: 计算机工程与设计 出版日期: 2021 卷号: 第42卷 期号: 第7期 页码: 1919-1925 ISSN:</li> </ol>					

	1000-7024 作者单位: 北京信息科技大学机电学院 ; (核心刊物)
获奖情况	
开授课程	本科生课程: 单片机应用技术、微控制器原理及其应用、传感器及调理技术、机器人技术基础; 研究生课程: 机器人感知与控制
参加学术团体	
备注	