网站个人信息

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 姓 名 | 熊剑 | 性 别 | 男 | 照片 | 一寸蓝底证件照 |
| 国 籍 | 中国 | 学 位 | 博士 |
| 所学专业 | 导航制导与控制 | 毕业院校 | 南京航空航天大学 |
| 职 称 | 副教授 | 职称类别 | 科研教学 | 导师类别 | 硕士生导师 |
| 电子邮件 | xiongjian@ncu.edu.cn | 所在单位 | 南昌大学先进制造学院测控系 | | |
| 个人信息 | 从事深度学习与机器人智能导航(SLAM)、GNSS/INS组合导航系统、最优滤波与数据融合、嵌入式系统设计与开发等方面的研究。发表SCI/EI论文20余篇，授权发明专利10余项，参与获江西省科技进步一等奖1项。 | | | | |
| 教育经历 | (1) 2006-09 至 2011-05, 南京航空航天大学, 导航制导与控制, 博士  (2) 2001-09 至 2004-04, 南京航空航天大学, 精密仪器及机械, 硕士  (3) 1995-09 至 1999-07, 长安大学, 工业自动化, 学士 | | | | |
| 工作履历 | (1) 2011-05 至近, 南昌大学, 先进制造学院, 副教授  (2) 2004-04 至 2006-09, 华东交通大学, 机电学院, 讲师  (3) 1999-07 至 2001-09, 江苏镇江华晨华通路面机械有限公司 | | | | |
| 科研项目 | **主持和参与的科研项目：**  [1]国家自然科学基金地区基金，62263023，面向复杂动态场景基于异构多模态信息融合的VSLAM方法，2023/01-2026/12  [2]国家自然科学基金地区基金，62163024，交互式机器人的仿人触滑觉感知机理与解析技术研究，2022/01-2025/12  [3]国家自然科学基金地区基金，61663027，半自主遥操作下核电机器人的运动分析与控制研究，2017/01-2020/12  [4]国家自然科学基金青年科学基金项目，41504026，面向动态复杂无线环境基于多域无线信息融合的认知协作定位与跟踪模型，2016/01-2018/12  [5]国家自然科学基金面上项目，41374039，超声波/IMU/磁罗盘/ZigBee组合室内定位导航关键技术研究，2014/01-2017/12  [6]国家自然科学基金地区项目，41164001，多传感器组合无缝导航系统关键技术研究，2012/01-2015/12  [7]科技部国际科技合作项目，2010DFA70990，任何平台任意环境下的实时多传感器追踪装置，2010/01-2013/12  [8]江西省科技厅科技计划项目，20123BBG70217，基于近红外光谱分析技术的便携式山茶油快速安全检测仪的研究，2013/01-2015/12  [9]江西省科技厅科技成果重点推广指导项目，2011ZBBI90006，精细化工安全仪表系统研发与应用，2011/01-2014/12  [10] 江西省教育厅2014年度科技项目，GJJ14125，基于超声波的室内三维导航与信息融合方法，2014/01-2015/12  [11]江西省教育厅2012年度科技项目，GJJ12135，动力学模型辅助的高精度车辆自主导航方法，2012/01-2013/12  [12]横向课题:无线传感网智能集抄监控系统性能测试，No: CX201111230020，2012 | | | | |
| 科研成果 | **代表性论文：**  [1] Jian Xiong, Jie Wu, Ming Tang, Pengwen Xiong, Yushui Huang, Hang Guo. Combining YOLO and background subtraction for small dynamic target detection[J]. The Visual Computer, 2024.  [2]Jianfeng Wu, Jian Xiong, Hang Guo. Improving robustness of line features for VIO in dynamic scene[J]. Measurement Science and Technology, 2022.  [3]Jianfeng Wu, Jian Xiong, Hang Guo. Enforcing regularities between planes using key plane for monocular mesh-based VIO[J]. Journal of Intelligent & Robotic Systems, 2021, 104(6): 1-11.  [4]余志鹏, 熊剑, 衷卫声, 郭杭, 钟启林. 基于秩卡尔曼滤波的室内行人航位推算算法[J]. 仪器仪表学报, 2020, 41(5): 214-220.  [5]熊剑, 周先赞, 郭杭, 衷卫声. 改进的Active Bat室内超声波定位方法[J]. 探测与控制学报, 2017, 39(1):101-105.  [6]马号, 熊剑, 衷卫声, 郭杭, 王娜. 基于大气偏振光特性辅助定向的自主导航方法[J]. 应用光学, 2016, 37(2)：162-166.  [7]Xiong J, Guo H, Yang Z H. A two-position SINS initial alignment method based on gyro information[J]. Advances in Space Research, 2014, 53(11): 1657-1663  [8]熊剑, 魏林生, 郭杭, 刘蓉. 方位大失准角的捷联惯导非线性快速对准研究[J]. 测绘通报, 2013, (8): 6-9.  [9]熊剑, 刘建业, 赖际舟, 周翟和. 基于结构分解的GPS/INS组合导航粒子滤波技术[J]. 控制与决策. 2012, 27(06): 957-960.  [10]熊剑, 郭杭, 熊智, 周翟和. GPS/INS 组合导航系统中的高斯粒子滤波混合算法[J]. 中国惯性技术学报, 2012, 20(2):225-229.  [11]熊剑, 魏林生, 郭杭, 屈蔷. 基于加性四元数的 SINS/CNS 非线性紧组合方法[J]. 中国惯性技术学报, 2012, 20(5): 596-600, 2012.  **发明专利：**  [1]熊剑, 吴建峰, 杨祖华, 郭杭, 衷卫声, 余志鹏, 黄涛, 莫钊. 基于关键平面的视觉惯性里程计方法, 2024-1-2, 中国, ZL202110554563.5  [2]熊剑, 吴建峰, 杨祖华, 郭杭, 衷卫声, 余志鹏, 黄涛, 莫钊. 一种基于点线初始化的视觉惯性里程计方法, 2023-10-3, 中国, ZL202011425027.7  [3]熊剑, 徐江颖, 杨祖华, 衷卫声, 郭杭. 行人导航中基于足底压力检测的零速修正方法, 2019-10-1,中国, ZL201610843682.1  [4]熊剑, 徐江颖, 杨祖华, 郭杭, 王吉旭, 林舟杰, 周先赞, 马号, 杨欢. 一种基于人体运动模式监测的行人导航方法, 2017-11-14, 中国, ZL201510175466.X  [5]熊剑, 周先赞, 杨祖华, 郭杭, 林舟杰, 马号, 徐江颖, 杨欢. 一种室内超声波差分定位方法, 2017-11-3, 中国, ZL201610004447.5  [6]熊剑, 周先赞, 杨祖华, 杨欢, 郭杭, 林舟杰, 马号, 徐江颖. 一种室内超声波定位位置修正方法, 2017-11-3, 中国, ZL201610004556.7  [7]熊剑, 余龚敏, 郭杭, 王吉旭, 林舟杰, 周先赞, 马号, 庞才杰, 蔡明明, 刘涛. 基于联邦滤波的INS/VKM/VDM车载导航系统, 2016-10-12, 中国, ZL201310521560.7  [8]熊剑, 余恭敏, 郭杭, 刘蓉, 王吉旭, 林舟杰, 严良涛, 曾剑峰. 一种引入陀螺信息的二位置捷联惯性导航系统初始对准方法, 2012-6-27, 中国, CN201110406806.7 | | | | |