

姓 名	谷玉海	性 别	男	职称	研究员
最后学历	博士研究生	最后学位	博士	获学位单位	中国机械科学研究院
任硕导时间	2014	任博导时间	无	E-mail	guyuhai@bistu.edu.cn
所属学科 及学科方向	机械工程			研究方向 1	智能测控技术
				研究方向 2	无人系统导航与控制
工作简历	2017.12-至今，北京信息科技大学，机电系统测控北京市重点实验室，研究员 2012.12-2017.12，北京信息科技大学，机电系统测控北京市重点实验室，副研究员 2022.06-2024.10，北京科信机电技术研究所有限公司，总经理 2024.12-至今，北京电子仪器行业协会，会长				
科研项目情况	1. 化学发光成像仪软件开发。 2. 可用于轨道交通相关系统的视频智能分析组件研发。 3. 运动康复下肢平衡感练习智能设备控制系统开发与结构优化设计。 4. 跟踪、高精度准直目标、自适应目标用 PSD 测量模块研制。 5. 可用于轨道交通相关系统的视频智能 分析组件研发 6. 智能全自动注水系统研发。 7. 分层注水智能压力波控制技术研发。 8. 装备可视化编辑模块软件开发				
主要科研成果	[1]. 谷玉海 . ROS 地面无人系统开发实践和进阶[M]. 化学工业出版社:202403. 314. [2]. 谷玉海 , 崔悦, 龙伊娜. 遥感影像路径规划中 A*算法优化研究[J]. 重庆理工大学学报(自然科学), 2024, 38(10):105-111. [3].曹梦婷, 谷玉海 , 修嘉芸, 等. 一种基于离线地图的无人车指控软件设计[J]. 计算机应用与软件, 2023, 40(12):16-20. [4].范帅鑫, 谷玉海 , 邹志, 等. 不同分布下红外主动目标特征点配准方法研究[J]. 电子测量技术, 2024, 47(06):71-78. DOI:10.19651/j.cnki.emt.2314939. [5].范帅鑫, 谷玉海 , 邹志, 等. 基于改进 RANSAC 的本质矩阵求解方法[J]. 电子测量技术, 2024, 47(07):114-120. DOI:10.19651/j.cnki.emt.2314803. [6].支奕琛, 谷玉海 , 徐小力, 等. 滚动窗口的动态避障路径规划方法及优化[J]. 机械设计与制造, 2024, (10):331-338. DOI:10.19356/j.cnki.1001-3997.20240511.038. [7].支奕琛, 谷玉海 , 龙伊娜, 等. 改进 Rao-Blackwellized 粒子滤波的定位与建图方法及优化[J]. 机械设计与制造, 2024, (09):251-257+261. DOI:10.19356/j.cnki.1001-3997.2024.09.006. [8].郭泽尧, 谷玉海 , 刘沐. 基于压力的足迹标定与特征提取方法研究[J/OL]. 华中科技大学学报(自然科学版), 1-7[2025-03-05]. https://doi.org/10.13245/j.hust.250339 . [9].曹梦婷, 谷玉海 , 王红军, 等. 基于域迁移的滚动轴承故障诊断研究[J/OL]. 机械设计与制造, 1-7[2025-03-05]. https://doi.org/10.19356/j.cnki.1001-3997.20241121.020 . [10].吴文昊, 谷玉海 . 多传感器融合的无人车 SLAM 系统研究[J]. 重庆理工大学学报(自然科学), 2025, 39(01):229-235. [11].巩玉国, 谷玉海 , 左云波. 基于图像的 TO 型光器件快速定位算法[J]. 北京信息科技大学学报(自然科学版), 2023, 38(04): [12].吴洛冰, 谷玉海 , 吴文昊等. 基于多尺度特征提取的遥感旋转目标检测[J]. 激光与光电子学进展, 2023, 60(12): [13].孙瑞彤, 谷玉海 , 张英. 一种改进的 SMD 图像亚像素边缘检测算法研究[J]. 国外电子测量技术, 2023, 42(09):				

	[14].陈耀祖, 谷玉海, 杨凯等. 基于包络面积算法的人体平衡测试仪系统研究[J]. 传感器与微系统, 2023, 42(09): [15].宋亮, 谷玉海, 石文天. 基于改进 BiSeNet 的非结构化道路分割算法研究[J]. 应用光学, 2023, 44(03): [16].宋亮, 谷玉海, 石文天. 基于改进 BiSeNet 的非结构化道路分割算法研究[J]. 应用光学, 2023, 44(03):556-564. [17].龙伊娜, 谷玉海, 吴文昊等. 基于改进 D-Linknet 的高分遥感影像道路提取方法[J]. 激光杂志, 2023, 44(05): [18].支奕琛, 谷玉海, 龙伊娜, 徐小力. 基于改进鸽群算法与领航跟随法的无人车编队方法[J]. 机床与液压, 2022, 50(17):25-31. [19].支奕琛, 谷玉海, 龚志力, 宋亮. 机器人二维码目标点识别与 SLAM 地图标记研究[J]. 机床与液压, 2022, 50(15):20-24. [20].谷玉海, 曹梦婷, 修嘉芸, 任斌, 刘朔. 基于 YOLOv4 网络的违章行为检测算法[J]. 重庆理工大学学报(自然科学), 2021, 35(08):114-121. [21].Gu Yuhai, Liu Shuo, He Linfeng, Wang Liyong. Research on Failure Prediction Using DBN and LSTM Neural Network. Proceedings of the SICE Annual Conference 2018, Japan. V(2018-09):1705-1709. (WOS:000448184100112) [22].谷玉海, 周超, 龚志力等. 一种改进 A*算法的移动机器人路径规划方法[P]. ZL202010685966.9, 2023-06-16 [23].谷玉海, 龚志力, 王少红等. 一种结合环境信息的改进 A*算法[P]. ZL202010930986.8, 2023-06-16. [24].谷玉海, 龚志力, 左云波等. 一种自适应膨胀处理方法、系统、机器人及存储介质[P]. ZL202010929771.4, 2023-06-16. [25].谷玉海. 一种信号处理方法和装置[P], ZL201510425529.2 [26].谷玉海; 马超; 左云波. 一种小波包频域信号流形学习故障诊断方法[P], 发明专利:ZL201610436071.5 [27].谷玉海, 陈少群. 电阻焊机焊接回路闭合检测电路及检测方法[P]. 发明专利:ZL202111128594.0, [28].谷玉海, 孙鹏. 一种 TO 光器件 LD 发光条焊接误差测量方法及装置[P]. 北发明专利:ZL202210907634.X.
获奖情况	2022 年, 国家知识产权局, “中国专利奖”二等奖, 排名 4。 2020 年, 中国设备管理协会, “全国设备管理与技术创新成果”一等奖, 排名 1。 2014 年, 北京市科学技术奖三等奖, 排名 3。 2014 年, 中国机械工业科学技术奖二等奖, 排名 5。 2013 年, 高等学校科学研究优秀成果奖科学技术进步奖二等奖, 排名 6
开授课程	“智能硬件系统开发与应用”
参加学术团体	- 北京电子仪器行业协会理事长, - 中国仪器仪表学会仪表元件分会, 理事。 - 中国仪器仪表学会仪表工艺分会, 理事 - 中国仪器仪表行业协会传感器分会, 理事 - 中国计算机测控协会, 会员