

姓名	胡欢	性别	女	职称	实验师
最后学历	研究生	最后学位	工学博士	获学位单位	北京邮电大学
任硕导时间	2025.02	任博导时间	/	E-mail	huanhu@bistu.edu.cn
所属学科及学科方向	机械工程			研究方向 1	感知与传感技术
	机器人技术			研究方向 2	智能控制与决策
工作经历	2018.07-至今, 北京信息科技大学, 机电工程学院				
科研项目情况	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 国家重点实验室开放课题, 复杂环境采摘机器人多目标自动识别及平台研发, 主持</li> <li>2. 横向课题, 电子轨迹采集与视频拼接烟火监控技术研发, 主持</li> <li>3. 横向课题, 晶圆定位视觉程序开发, 主持</li> <li>4. 横向课题, 机械臂视觉系统研发, 主持</li> <li>5. 横向课题, 基于 ROS2 的无人矿车导航与避障技术研发, 参与</li> <li>6. 横向课题, 3D 视觉检测产品技术开发协议书, 参与</li> <li>7. 横向课题, 国家重点研发计划, 固体有机粪肥变量精准施用技术与智能控制平台研发, 参与</li> </ol>				
主要科研成果	<p>主要论文:</p> <p>[1] <b>胡欢</b>, 邓晗, 杨扬, 等. 基于 YOLOv8 的足球机器人定位跟踪系统[J]. 北京信息科技大学学报(自然科学版), 2024, 39(06): 88-95.</p> <p>[2] <b>Huan Hu</b>, Ying Yan, Junning Zhang and Zhenhao Han. Approach for Identification of Tomato Orientation and Picking Points[C]. IEEE 14th International Conference on CYBER Technology in Automation, Control, and Intelligent Systems (CYBER), Copenhagen, Denmark, 2024: 248-253.</p> <p>[3] Bi, Yueming, <b>Hu, Huan</b>, Luo Yunfei, etc. Research on Mobile Robot Platform to Assist Laboratory Management[C]. International Conference on Intelligent Robotics and Applications(ICIRA), 2021: 357-356.</p> <p>[4] <b>Huan Hu</b>, Hanxu Sun, Ping Ye, Qingxuan Jia, and Xin Gao. 2019. Multiple Maps for the Feature-based Monocular SLAM System[J]. Journal of Intelligent &amp; Robotics Systems, 2019, 94(2): 389-404.</p> <p>[5] <b>Hu, Huan</b>, Quintero, C.P., Sun, H., &amp; Jägersand, Martin. On-line reconstruction based predictive display in unknown environment[C]. IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA), 2015: 4446-4451.</p>				
获奖情况	北京市普通高校优秀本科毕业设计(论文)指导教师				
开授课程	机电程序设计实践(C++)、机器人操作系统基础(ROS)				
参加学术团体					