|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 引文序号 | 期刊 | 影响因子 | 五年 |
| 14 | INTERNATIONAL JOURNAL OF AGRICULTURAL AND BIOLOGICAL ENGINEERING | 1.267 |  |
| 4\31 | Computers and Electronics in Agriculture | 2.427 | 2.761 |
| 2 | Sensors. | 2.457 | 3.014 |
| 1 | Journal of Field Robotics. | 3.46 | 3.62 |
| 27 | Expert Systems with Applications | 3.768 | 3.768 |
| 51 | PATTERN RECOGNITION | 3.962 | 4.341 |
| 6 | IEEE TRANSACTIONS ON PATTERN ANALYSIS AND MACHINE INTELLIGENCE | 9.455 | 13.229 |
| 22\11 | 光学学报 | EI |  |
| 29\16\12\8 | 农业工程学报 | EI |  |
| 37 | Proceedings of SPIE | 学术会议 |  |
| 39 | Applied Mechanics and Materials | 学术会议 |  |
| 7 | 7TH INTERNATIONAL CONGRESS ON IMAGE AND SIGNAL PROCESSING (CISP 2014) | 学术会议 |  |
| 45 | 中国图象图形学报 | 中文核心 |  |
| 52、50、33、25、23\5\3 | 农业机械学报 | 中文核心 |  |
| 46 | 计算机工程与设计 | 中文核心期刊 | |
| 9 | 福建农林大学学报 |  |  |
| 10 | 农业现代化研究 |  |  |
| 13 | 安徽农业科学 |  |  |
| 15 | 沈阳农业大学学报 |  |  |
| 17 | 哈尔滨工业大学 |  |  |
| 18 | 浙江农业学报 |  |  |
| 19 | 电子与信息学报 |  |  |
| 20 | 西北农林科技大学[D] |  |  |
| 21 | IEEE TRANSACTIONS ON SYSTEMS MAN AND CYBERNETICS |  |  |
| 24 | 南京林业大学 |  |  |
| 26 | 中国农业大学学报 |  |  |
| 28 | 河南理工大学 |  |  |
| 30 | 计算机工程与应用 |  |  |
| 34 | 湖北农业科学 |  |  |
| 35 | 华南农业大学 |  |  |
| 38 | 南京农业大学 |  |  |
| 41 | 新疆农业大学 |  |  |
| 43 | 导航与控制 |  |  |
| 44 | IEEE International Conference on Robotics and Automation ICRA |  |  |
| 47 | 上海交通大学[D] |  |  |
| 49 | 厦门理工学院学报 |  |  |
| 54 | 中国惯性技术学报 |  |  |
| 36、40、48、53 | 浙江理工大学[D] |  |  |
| 42、32 | 中国农业工程学会2011年学术年会 |  |  |

[1] Ball D, Upcroft B, Wyeth G, et al. Vision-based Obstacle Detection and Navigation for an Agricultural Robot[J]. Journal of Field Robotics. 2016, 33(8): 1107-1130.

[2] Bengochea-Guevara J, Conesa-Muñoz J, Andújar D, et al. Merge Fuzzy Visual Servoing and GPS-Based Planning to Obtain a Proper Navigation Behavior for a Small Crop-Inspection Robot[J]. Sensors. 2016, 16(3): 276.

[3] 宋宇，刘永博，刘路，等. 基于机器视觉的玉米根茎导航基准线提取方法[J]. 农业机械学报. 2017(02): 38-44.

[4] Guijarro M, Pajares G, Riomoros I, et al. Automatic segmentation of relevant textures in agricultural images[J]. Computers and Electronics in Agriculture. 2011, 75(1): 75-83.

[5] 孟庆宽，张漫，杨耿煌，等. 自然光照下基于粒子群算法的农业机械导航路径识别[J]. 农业机械学报. 2016(06): 11-20.

[6] He K, Sun J, Tang X. Single Image Haze Removal Using Dark Channel Prior[J]. IEEE TRANSACTIONS ON PATTERN ANALYSIS AND MACHINE INTELLIGENCE. 2011, 33(12): 2341-2353.

[7] Tu C, van Wyk B J, Djouani K, et al. An Efficient Crop Row Detection Method for Agriculture Robots[J]. 2014 7TH INTERNATIONAL CONGRESS ON IMAGE AND SIGNAL PROCESSING (CISP 2014). 2014: 655-659.

[8] 高国琴，李明. 基于K-means算法的温室移动机器人导航路径识别[J]. 农业工程学报. 2014(07): 25-33.

[9] 郭翰林，洪瑛杰，张翔，等. 再生稻收割机的视觉导航路径检测方法[J]. 福建农林大学学报(自然科学版). 2017, 46(03): 356-360.

[10] 陈益杉，卢伟，王玲，等. 基于GIF-Shearlet算法的新旧土边界线视觉导航技术研究[J]. 农业现代化研究. 2017(02): 343-351.

[11] 李勇，丁伟利. 基于暗原色的农机具视觉导航线提取算法[J]. 光学学报. 2015(02): 229-236.

[12] 周俊，姬长英. 基于知识的视觉导航农业机器人行走路径识别[J]. 农业工程学报. 2003(06): 101-105.

[13] 于国英，张小丽. 行播作物农田图像边界提取研究[J]. 安徽农业科学. 2012(04): 2517-2519.

[14] Zhang T, Xia J, Wu G, et al. Automatic navigation path detection method for tillage machines working on high crop stubble fields based on machine vision[J]. INTERNATIONAL JOURNAL OF AGRICULTURAL AND BIOLOGICAL ENGINEERING. 2014, 7(4): 29-37.

[15] 迟德霞，任文涛，刘金波，等. 水稻插秧机视觉导航基准线识别研究[J]. 沈阳农业大学学报. 2014(05): 559-565.

[16] 刁智华，赵明珍，宋寅卯，等. 基于机器视觉的玉米精准施药系统作物行识别算法及系统实现[J]. 农业工程学报. 2015(7): 47-52.

[17] 邵长峰. 基于凸优化的二值描述子研究及实时作物行检测中的应用[D]. 哈尔滨工业大学, 2016.

[18] 袁加红，朱德泉，孙丙宇，等. 基于机器视觉的水稻秧苗图像分割[J]. 浙江农业学报. 2016(06): 1069-1075.

[19] 韩永华，汪亚明，孙麒，等. 基于小波变换及Otsu分割的农田作物行提取[J]. 电子与信息学报. 2016(01): 63-70.

[20] 赵腾. 基于激光扫描的联合收割机自动导航方法研究[D]. 西北农林科技大学, 2017.

[21] Ridler T W, Calvard S. PICTURE THRESHOLDING USING AN ITERATIVE SELECTION METHOD[J]. IEEE TRANSACTIONS ON SYSTEMS MAN AND CYBERNETICS. 1978, 8(8): 630-632.

[22] 孟庆宽，何洁，仇瑞承，等. 基于机器视觉的自然环境下作物行识别与导航线提取[J]. 光学学报. 2014(7): 180-186.

[23] 张红霞，张铁中，陈兵旗. 基于模式识别的农田目标定位线检测[J]. 农业机械学报. 2008, 39(02): 107-111.

[24] 侯学贵. 除草机器人杂草识别与视觉导航技术研究[D]. 南京林业大学, 2007.

[25] 司永胜，姜国权，刘刚，等. 基于最小二乘法的早期作物行中心线检测方法[J]. 农业机械学报. 2010(7): 163-167, 185.

[26] 袁佐云，毛志怀，魏青. 基于计算机视觉的作物行定位技术[J]. 中国农业大学学报. 2005(03): 69-72.

[27] Jiang G, Wang Z, Liu H. Automatic detection of crop rows based on multi-ROIs[J]. Expert Systems with Applications. 2015, 42(5): 2429-2441.

[28] 王晓杰. 基于机器视觉的农田作物行检测方法研究[D]. 河南理工大学, 2016.

[29] 姜国权，杨小亚，王志衡，等. 基于图像特征点粒子群聚类算法的麦田作物行检测[J]. 农业工程学报. 2017(11): 165-170.

[30] 张志斌，潘华稳，李琛，等. 一种基于平均垄间距的视觉导航垄线识别算法[J]. 计算机工程与应用. 2011(22): 191-194.

[31] Jiang G, Wang X, Wang Z, et al. Wheat rows detection at the early growth stage based on Hough transform and vanishing point[J]. COMPUTERS AND ELECTRONICS IN AGRICULTURE. 2016, 123: 211-223.

[32] 陈娇，杜尚丰. 农业机械机器视觉导航实时图像处理系统的改进: 2007年中国农业工程学会学术年会[Z]. 中国黑龙江大庆: 20071.

[33] Wang X, Chen Y, Chen B, et al. Detection of stubble row and inter-row line for computer vision guidance in no-till field[J]. Nongye Jixie Xuebao/Transactions of the Chinese Society of Agricultural Machinery. 2009, 40(6): 158-163.

[34] 陈来荣，冀荣华. 基于梯度的RHT作物行中心线检测方法研究[J]. 湖北农业科学. 2010(09): 2234-2236.

[35] 庄晓霖. 基于机器视觉的路径识别及避障导航系统[D]. 华南农业大学, 2016.

[36] 毛可骏. 基于单目视觉的自主插秧机导航信息识别技术研究[D]. 浙江理工大学, 2009.

[37] Wang H, Ji C, An Q, et al. Detection of navigation route in greenhouse environment with machine vision: Proceedings of SPIE[Z]. Zeng Z, Li Y. 2012: 8349, 83491P.

[38] 孙虹. 基于全景视觉的农业移动机器人自主导航研究[D]. 南京农业大学, 2009.

[39] Zhu Z, He Y, Zhai Z, et al. Research on Cotton Row Detection Algorithm Based on Binocular Vision[M]. Applied Mechanics and Materials, Liu H, Kuroda S I, Zheng L, 2014: 670-671, 1222-1227.

[40] 金海龙. 插秧机视觉导航关键技术的研究[D]. 浙江理工大学, 2015.

[41] 张豪. 基于机器视觉棉花图像的分割和棉田视觉导航研究[D]. 新疆农业大学, 2015.

[42] 杨飞，刘刚，刘寅，等. 基于机器视觉的农机具自动导航系统: 创新农业工程科技 推进现代农业发展——中国农业工程学会2011年学术年会[Z]. 中国重庆: 20115.

[43] 梁栋，倪娜，李洪伟. 一种基于单目视觉的自主机器人导航控制方法[J]. 导航与控制. 2014, 13(3): 14-18.

[44] English A, Ross P, Ball D, et al. Vision Based Guidance for Robot Navigation in Agriculture[M]. IEEE International Conference on Robotics and Automation ICRA, 2014, 1693-1698.

[45] 周俊，刘成良，姬长英. 农用轮式移动机器人相对位姿的求解方法[J]. 中国图象图形学报. 2005(3): 310-314.

[46] 赵颖，孙群，王书茂. 单目视觉导航智能车辆的自定位方法[J]. 计算机工程与设计. 2008(09): 2372-2374.

[47] 李颢. 基于视觉的智能车辆自主导航方法研究[D]. 上海交通大学, 2009.

[48] 施响军. 基于机器视觉的小型插身机导航研究[D]. 浙江杭州: 浙江理工大学, 2010.

[49] 许华荣，王晓栋. 视觉导航系统摄像机外参数在线标定算法[J]. 厦门理工学院学报. 2012(4): 33-37.

[50] 曹倩，王库，杨永辉，等. 基于TMS320DM642的农业机器人视觉导航路径检测[J]. 农业机械学报. 2009, 40(07): 171-175.

[51] Vidovic I, Cupec R, Hocenski Z. Crop row detection by global energy minimization[J]. PATTERN RECOGNITION. 2016, 55: 68-86.

[52] 丁幼春，王书茂，陈度. 基于图像旋转投影的导航路径检测算法[J]. 农业机械学报. 2009(08): 155-160.

[53] 汪博. 基于机器视觉的农业导航系统[D]. 浙江理工大学, 2015.

[54] 李旭，张为公. 智能车辆SINS/DGPS/视觉/数字地图组合导航技术[J]. 中国惯性技术学报. 2007, 15(03): 316-321.