|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **金小俊** | |  |  |  |
| 联系方式： | 135-1512-7784 | 政治面貌： | 中共党员 |
| 电子邮箱： | xiaojun.jin@outlook.com | 职 称： | 工程师 |
| 出生年月： | 1987-10 | 学 历： | 硕士研究生（学术） |

|  |
| --- |
|  |

|  |
| --- |
| **个人简介** |

|  |
| --- |
| 金小俊，男，1987年10月生，中共党员，研究生学历（保送研究生），工学硕士，工程师职称，IEEE会员，主要研究方向为机器视觉与人工智能技术。拥有近10年跨国外资企业和大型国有企业研发工作经验。目前在上汽集团享道出行产品技术与研发部担任主任工程师一职。[慕课网](https://www.imooc.com/u/6923478)技术类博客认证作者，发表3万余字技术类文章，拥有粉丝数量6000余人。在[GitHub](https://github.com/rjinxx)网站开源项目代码10余份，获星赞数量700余个。**主持江苏省研究生科研创新计划项目**，开展了基于人工智能的草坪杂草识别与精准施药装置研究。核心参与国家自然科学基金面上项目，开展了基于人工智能的草坪杂草识别与除草剂精准喷施研究；参与“十二五”国家科技支撑计划项目，开展了基于双目立体视觉的除草机器人行内杂草识别研究（硕士学位课题，获评**南京林业大学优秀硕士学位论文**）；参与江苏省科技支撑计划项目，开展了基于机器视觉与图像处理的名优绿茶嫩芽识别研究。在《Pest Management Science》、《Measurement Science Review》、《农业机械学报》等国内外学术期刊上发表论文**20**余篇，其中SCI收录**4**篇，累积影响因子**14.376**（**第一作者发表中科院1区和3区论文各1篇**，累积影响因子**8.212**），EI收录**8**篇。申请国家发明专利**13**件，授权实用新型专利**5**件，登记软件著作权**8**件。 |

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| |  | | --- | | **教育经历** |  |  |  |  |  |  | | --- | --- | --- | --- | --- | | 2020.09 - | 南京林业大学 | | 机械工程 | 博士 | | 2009.09 - 2012.06 | 南京林业大学 | 机械设计及理论 | | 硕士 | | 2005.09 - 2009.07 | 南京林业大学 | 机械设计制造及其自动化(机械电子工程) | | 本科 |   **职业经历** |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 2019.04 - | 上汽集团享道出行产品技术与研发部 | 主任工程师 |
| 2012.06 - 2019.03 | 美国虹软公司 | 高级软件工程师/项目研发负责人 |

|  |
| --- |
| **荣誉奖励** |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 2022.01 | **年度优秀个人** | 享道出行 |
| 2022.01 | 年度卓越团队（Robotaxi产研团队） | 享道出行 |
| 2021.11 | 优秀学生（博士研究生） | 南京林业大学 |
| 2020.11 | **周年优秀个人** | 享道出行 |
| 2020.06 | 个人“金点子”奖二等奖 | 享道出行 |
| 2018.08 | 技术类博客认证作者 | 慕课网 |
| 2015.05 | 项目管理质量奖提名 | 虹软公司 |
| 2013.07 | 季度之星 | 虹软公司 |
| 2012.06 | 优秀研究生毕业生 | 南京林业大学 |
| 2012.06 | **优秀硕士学位论文** | 南京林业大学 |
| 2012.06 | 研究生学术论文、科研成果三等奖 | 南京林业大学 |
| 2009.08 | **免试（保送）研究生攻读硕士学位** | 南京林业大学 |
| 2009.07 | 优秀本科生毕业生 | 南京林业大学 |
| 2008.08 | 江苏省大学生机械创新设计大赛二等奖 | 江苏省机械创新大赛组委会 |

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| |  | | --- | | **学术论文** |  |  | | --- | |  |  |  |  | | --- | --- | | [01] | **金小俊**, 孙艳霞, 赵化, 陈勇\*. 基于数据和状态的移动应用可视化埋点方法[J]. 电脑知识与技术, 2022.（录用） | | [02] | 孙艳霞, 陈燕飞, **金小俊**, 陈勇\*. 名优绿茶智能化采摘关键技术研究进展[J]. 包装与食品机械, 2022.（录用） | | [03] | **金小俊**, 孙艳霞, 陈勇\*, 于佳琳\*. 基于深度学习的草坪杂草识别与除草剂喷施区域检测方法[J]. 草地学报, 2022, 30(4): 544-550.（**CSCD、核心期刊**） | | [04] | **金小俊**, 孙艳霞, 于佳琳, 陈勇\*. 基于深度学习与图像处理的蔬菜苗期杂草识别方法[J]. 吉林大学学报（工学版）, 2022, doi: 10.13229/j.cnki.jdxbgxb20211070（**EI**） | | [05] | **Xiaojun Jin**, Yanxia Sun, Jun Che, Muthukumar Bagavathiannan, Jialin Yu, Yong Chen\*. A novel deep learning-based method for detection of weeds in vegetables[J]. Pest Management Science, 2022, doi: 10.1002/ps.6804（**SCI，中科院1区，IF 4.845**） | | [06] | Jiayao Zhuang, Xuehan Li, Muthukumar Bagavathiannan, **Xiaojun Jin**, Jie Yang, Wenting Meng, Tao Li, Lanxi Li, Yundi Wang, Yong Chen, Jialin Yu\*. Evaluation of different deep convolutional neural networks for detection of broadleaf weed seedlings in wheat[J]. Pest Management Science, 2022, 78: 521–529.（**SCI，中科院1区，IF 4.845**） | | [07] | 孙艳霞, 陈燕飞, **金小俊**, 于佳琳, 陈勇\*. 基于人工智能的青菜幼苗与杂草识别方法[J]. 福建农业学报, 2021, 36(12): 1483-1489.（**CSCD、核心期刊**） | | [08] | Jun Che, Yanxia Sun, **Xiaojun Jin**, Yong Chen\*. 3D Measurement of Discontinuous Objects with Optimized Dual-frequency Grating Profilometry[J]. Measurement Science Review, 2021, 21(06): 197-204.（**SCI/EI，中科院4区，IF 1.319**） | | [09] | **Xiaojun Jin**, Jun Che, Yong Chen\*. Weed Identification Using Deep Learning and Image Processing in Vegetable Plantation[J]. IEEE Access, 2021, 9: 10940-10950.（**SCI/EI，中科院3区，IF 3.367**） | | [10] | 李卫丽, **金小俊**\*, 赵化. 基于资源控制的权限管理系统设计方法[J]. 电脑知识与技术, 2021, 17(03): 44-45. | | [11] | 李卫丽, **金小俊**, 赵化. 基于大数据分析的专车司机奖励预警系统设计[J]. 计算机与网络, 2020, 46(22): 49. | | [12] | 赵化, **金小俊**. 移动应用中相册排序优化方法[J]. 写真地理, 2020, (7): 210. | | [13] | Jun Chen, Yong Chen, **Xiaojun Jin**, Jun Che, Feng Gao, Nan Li. Research on a parallel robot for green tea flushes plucking[C] // Proceedings of the 5th International Conference on Education, Management, Information and Medicine, 2015, pp. 22–26. | | [14] | Yong Chen, **Xiaojun Jin**, Lie Tang, Jun Che, Yanxia Sun, Jun Chen. Intra-row weed recognition using plant spacing information in stereo images[C] // ASABE Annual International Meeting, Kansas City, Missouri, 2013, Paper No: 131592292.（**EI**） | | [15] | 孙艳霞, 陈勇\*, **金小俊**, 王艳. 除草机器人减震悬架越障性能分析[J]. 农业机械学报, 2013, 44(S1): 264-268.（**EI**） | | [16] | Jun Che, Yong Chen, Lie Tang, Yan Wang, **Xiaojun Jin**, Jun Chen. Development of a High-Efficient Weeding Robot in the Crop Fields[C] // ASABE Annual International Meeting, Kansas City, Missouri, 2013, Paper No: 131596766.（**EI**） | | [17] | **Xiaojun Jin**, Yong Chen, Yingqing Guo, Yanxia Sun, Jun Chen. Tea Flushes Identification Based on Machine Vision for High-Quality Tea at Harvest[J]. Applied Mechanics and Materials, 2013, 288: 214-218.（**EI**） | | [18] | 韦佳佳, 陈勇\*, **金小俊**, 郑加强, 石元值, 张浩. 自然环境下茶树嫩梢识别方法研究[J]. 茶叶科学, 2012, 32(5): 377-381.（**CSCD、核心期刊**） | | [19] | **Xiaojun Jin**, Yong Chen\*, Hao Zhang, Yanxia Sun, Jun Chen. High-quality Tea Flushes Detection under Natural Conditions Using Computer Vision[J]. International Journal of Digital Content Technology and its Applications, 2012, 6(18): 600-606.（**EI**） | | [20] | **金小俊**, 陈勇\*, 侯学贵, 郭伟斌. 基于机器视觉的除草机器人杂草识别[J]. 山东科技大学学报(自然科学版), 2012, 31(02): 104-108.（**核心期刊**） | | [21] | 程玉柱, 陈勇\*, 车军, **金小俊**. 基于Bayes与SVM的玉米彩色图像分割新算法[J]. 江苏农业科学, 2012, 40(7): 355-358.（**核心期刊**） | | [22] | **金小俊**, 陈勇\*, 孙艳霞. 农田杂草识别方法研究进展[J]. 农机化研究, 2011, 33(07): 23-27, 33.（**核心期刊**） |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  | | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | | |  | | --- | | **专利** |  |  | | --- | |  |  |  |  | | --- | --- | | [01] | **金小俊**, 于佳琳, 陈勇. 一种草坪除草剂精准喷施方法[P].（申请号: 202210146503.4, 申请日: 2022.02.17, 受理, **发明**） | | [02] | 王衍, 王英尧, 曹志康, 赵全忠, 付强, 徐冰, **金小俊**, 胡琼, 马志远. 一种干气密封微米级沟槽的超短脉冲激光精密加工方法[P]. 中国: ZL202010645926.1（授权公告日: 2021.12.03, **发明**） | | [03] | 姚袁梦, 洪晓玮, 陈勇, **金小俊**. 一种自动化移液工作站[P]. 中国: ZL202120230250.X（授权公告日: 2021.11.12, 实用新型） | | [04] | 聂宇成, 洪晓玮, 刘俊锋, **金小俊**, 陈勇, 于佳琳. 一种草坪与牧草除草机器人[P]. 中国: ZL202120213189.8（授权公告日: 2021.11.05, 实用新型） | | [05] | 姚袁梦, **金小俊**, 洪晓玮, 于佳琳, 陈勇. 一种除草剂精准施药器[P]. 中国: ZL202120209734.6（授权公告日: 2021.10.08, 实用新型） | | [06] | 姚袁梦, **金小俊**, 洪晓玮, 陈勇, 于佳琳. 一种除草剂精准施药装置[P]. 中国: ZL202120210183.5（授权公告日: 2021.09.28, 实用新型） | | [07] | 姚袁梦, 洪晓玮, **金小俊**, 陈勇, 于佳琳. 一种除草剂精准施药器[P]. 中国: ZL202120210186.9（授权公告日: 2021.09.28, 实用新型） | | [08] | **金小俊**, 陈勇, 于佳琳. 一种基于云端杀草谱的草坪及牧草精准除草方法[P].（申请公布号: CN113349188A, 申请公布日: 2021.09.07, 实质审查的生效, **发明**） | | [09] | **金小俊**, 蒋杰, 赵化, 李卫丽. 一种基于模板代码匹配的轻量级热修复方法[P].（申请公布号: CN112579094A, 申请公布日: 2021.03.30, 实质审查的生效, **发明**） | | [10] | **金小俊**, 刘亚刚. 一种支持动态场景配置的可视化埋点方法[P].（申请公布号: CN112506492A, 申请公布日: 2021.03.16, 实质审查的生效, **发明**） | | [11] | **金小俊**. 一种针对弱信号场景下的无漂移司乘同显方法[P].（申请公布号: CN112289060A, 申请公布日: 2021.01.29, 实质审查的生效, **发明**） | | [12] | **金小俊**, 赵化, 李卫丽. 一种基于iOS应用的轻量级解耦式埋点方法及装置[P].（申请公布号: CN112230903A, 申请公布日: 2021.01.15, 实质审查的生效, **发明**） | | [13] | **金小俊**, 赵化, 王兴明. 一种基于数据和状态的移动应用埋点方法[P].（申请公布号: CN112230917A,申请公布日: 2021.01.15, 实质审查的生效, **发明**） | | [14] | 赵化, **金小俊**. 一种高性能高效率的Sketch组件库生成和管理方案及系统[P].（申请公布号: CN 112214218A, 申请公布日: 2021.01.12, 实质审查的生效, **发明**） | | [15] | **金小俊**, 李卫丽. 基于路径导向的移动应用未读内容提示方法[P].（申请公布号: CN112199579A, 申请公布日: 2021.01.08, 实质审查的生效, **发明**） | | [16] | 赵化, **金小俊**, 刘亚刚. 一种从视觉稿直接生成UI代码的方法及装置[P].（申请公布号: CN112181416A, 申请公布日: 2021.01.05, 实质审查的生效, **发明**） | | [17] | **金小俊**, 赵化, 李卫丽. 一种基于行为描述的移动应用开发方法[P].（申请公布号: CN112181368A, 申请公布日: 2021.01.05, 实质审查的生效, **发明**） | | [18] | **金小俊**. 一种移动应用远程诊断及热修复方法[P].（申请公布号: CN112181805A, 申请公布日: 2021.01.05, 实质审查的生效, **发明**） | | |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| |  | | --- | | **软件著作权** |  |  | | --- | |  | | | |
|  | | |
| [01] | **金小俊**, 陈 勇. 基于人工智能的草坪杂草识别与除草剂精准喷施系统. | （登记号: 2021SR2115242） |
| [02] | 于佳琳, **金小俊**. 基于人工智能的杂草识别与除草剂精准喷施系统. | （登记号: 2021SR1542915） |
| [03] | **金小俊**, 陈 勇. 基于觅色识草算法的有机蔬菜地杂草识别软件. | （登记号: 2021SR0707658） |
| [04] | 车 军, **金小俊**. 优化的光栅投影三维测量仿真系统. | （登记号: 2020SR1842665） |
| [05] | 车 军, **金小俊**. 采茶机器人视觉分析系统. | （登记号: 2020SR1842664） |
| [06] | 王 衍, **金小俊**. 超短脉冲激光精密加工光斑重合率计算分析系统. | （登记号: 2020SR1043065） |
| [07] | **金小俊**, 王 衍. 移动应用未读内容智能提醒系统（iOS版）. | （登记号: 2020SR0382687） |
| [08] | 陈 勇, **金小俊**. 基于机器视觉的茶树新梢识别软件. | （登记号: 2013SR104977 ） |

|  |
| --- |
| **科研项目** |

|  |
| --- |
|  |

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **序号** | **项目类别** | **项目编号** | **项目名称** | **经费（万）** | **起止年月** | **项目来源** | **备注** |
| [01] | 江苏省研究生科研创新计划项目 |  | 基于人工智能的草坪杂草识别与精准施药装置研究 | 1.5 | 2022/06-2024/06 | 江苏省教育厅 | 主持/在研 |
| [02] | 国家自然科学基金面上项目 | 32072498 | 基于人工智能的草坪及牧草杂草识别与除草剂精准喷施研究 | 58 | 2021/01-2024/12 | 国家自然科学基金委 | 参加/在研 |
| [03] | 国家科技支撑计划项目 | 2011BAD20B07 | 农田作业机器人关键技术与装备研发 | 180 | 2011/01-2013/12 | 国家科技部 | 参加/结题 |
| [04] | 江苏省科技支撑计划项目 | BE2011345 | 智能化采茶技术及关键设备研究开发 | 30 | 2011/01-2013/12 | 江苏省科技厅 | 参加/结题 |