

## 信息学院教师简介

	姓名	张萍	学历	硕士	职称	讲师
	所属部门	信息学院电子系				
	联系方式	电话: 0538-8246257 邮箱: zhangping@sdau.edu.cn				
<p>(简介) 张萍, 女, 硕士, 讲师, 2013年7月毕业于上海大学, 2013年12月起任山东农业大学信息科学与工程学院教师。</p>						
<h3>教学工作</h3>						
<p>主要承担《单片机原理与应用》、《单片机原理与应用实验》、《通信系统仿真》等课程, 多次指导学生参加各类各级电子类设计竞赛、大学生研究训练(SRT)计划, 获得多项奖励以及优秀指导教师称号。</p>						
<h3>研究方向</h3>						
<p>深度学习、农业机器人、机器视觉等方面的研究</p>						
<h3>科研项目 (2010-2022 年)</h3>						
<p>1、山东省自然科学基金面上项目, ZR2021MD082, 复杂农田地表条件下基于北斗干涉测量技术的土壤湿度反演方法研究, 2022-2024, 参与 2、山东省重点研发计划(公益类), 2017FNC12110, 基于机器视觉的自走式智能型白芦笋选择性收获机研制, 2017-2020, 参与</p>						
<h3>学术论文 (2010-2022 年, 以第一作者及通讯作者发表的部分论文)</h3>						

1、Ping Zhang; Jin Yuan; Xuemei Liu; Yang Li; Harvesting Path Planning of Selective Harvesting Robot for White Asparagus, International Workshop of Advanced Manufacturing and Automation, 2019. (EI)

2、Zhang, P., Liu, X., Yuan, J., Liu, C., 2022. YOLO5-spear: A robust and real-time spear tips locator by improving image augmentation and lightweight network for selective harvesting robot of white asparagus. Biosystems Engineering, 218, 43-61. (SCI)

教材专著（2010-2020 年）

发明专利（2010-2020 年）

1、采运一体的绿芦笋选择性收获机器人及方法,2022-5-13, 中国, 2022105192233

2、一种弧切式白芦笋采收装置及采收方法,2020-2-10, 中国, 202010084091.7

3、一种果品采摘机器人末端执行器及采收方法,2020-2-6, 中国, 202010081851.9

4、拉切式白芦笋采收末端执行器及采收方法,2020-9-10, 中国, 202010944500.6