# **李进-导师简介**

2018年04月26日 18:22 admin 点击：[444]

|  |  |
| --- | --- |
| undefined | ■汽车服务工程专业负责人  ■汽车工程系副主任  ■研究方向：汽车电子与智能车辆  ■办公地点：东区东办公楼120 室  ■通讯方式：region2008@163.com |
| 李进，男，1982年3月生，机械工程学院副教授、博士，硕士生导师 |
| ■ 主讲课程  ﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉  《汽车理论》、《汽车电子与控制技术》 | |
| ■ 教学研究项目  ﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉  1、汽车服务工程专业综合改革试点项目，安徽科技学院，2015.01，Xj201403  2，我校青年教师导师制存在的问题与建议，安徽科技学院校级质量工程项目，2013.01，X2012144  3、我校实施青年教师导师制的改革与探索，安徽科技学院高教研究所，2012.09，GJ2012YB01 | |
| ■ 科学研究项目  ﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉  1、安徽省高校优秀青年人才支持计划重点项目，省教育厅，2016.01，gxyqZD2016215  2、车辆横向控制中的人机共享决策方法研究，安徽科技学院自然科学研究重点项目，2014.05，科字[2014]1号，ZRC2014409  3、兼顾可靠性和实时性的智能车辆车道路径识别研究，安徽省高等学校省级自然科学研究项目，2013.04，皖教秘科[2013]6号，KJ2013B074  4、基于自适应图像阈值的路面车道识别研究，安徽科技学院人才引进（稳定）项目，2011.10，ZRC2011302 | |
| ■ 论文、论著  ﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉  **论文：**  （1）李进，陈杰平，易克传，徐朝胜，汪明磊，王家恩. 2015年，基于特征融合的视觉导航智能车辆的车道识别，汽车工程，37（5）：587-592. （EI收录）  （2）李进，陈杰平，易克传，徐朝胜，范智平. 2014年. 不同光照下基于自适应图像阈值的车道保持系统设计. 机械工程学报，50（2）：146-152.（EI收录）  （3）李进，陈杰平，徐朝胜，汪明磊，王家恩. 2013年. 基于动态图像阈值的智能车辆路径导航. 农业机械学报，44（4）：39-44. （EI收录）  （4）李进，陈无畏. 2012年. 基于自适应导航参数的智能车辆视觉导航. 农业机械学报，43（6）：19-25.（EI收录）  （5）李进，徐朝胜，陈杰平，李忠芳. 2012年. 基于集散决策体系结构的智能车辆自主导航. 控制工程，19（4）：728-731. （CSCD核心）  （6）李进. 2012年. 基于DSP的视觉导航智能车辆路径识别，安徽科技学院学报，26（1）：46-50.  **论著：**  （1）《汽车技术实验实训教材》，副主编，重庆大学出版社，2016年 | |
| ■ 各类获奖  ﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉﹉  1、大学生“飞思卡尔”杯智能车大赛安徽赛区三等奖（指导教师），安徽省教育厅，2013年  2、安徽省互联网+大赛三等奖（指导教师），安徽省教育厅，2016年 | |