Dynamic Mapping 研究小组简介



负责人



杨必胜, 教授、博士生导师

- □ 国家杰出科学基金获得者(2017)
- □ 教育部长江学者特聘教授(2016)
- □ 国际摄影测量与遥感学会点云处理工作组联合主席(2016-2020)
- □ 国际大地测量学会第四委员会第五工作组主席(2011-)
- □ ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing编委
- □ 国际数字地球学会中国国家委员会委员(2017-2022)
- □ 国际数字地球学会中国国家委员会激光雷达专业委员会副主任委员

研究方向

□ 轻小型、低成本机器人三维信息 智能获取平台

重点研究低成本IMU-视觉-点云的高精度 耦合与自标定、低成本无人机激光扫描系统、 智能机器人三维信息获取与制图系统。

□ 多平台数据智能集成方法

重点研究点云、影像、VGI数据等多源、 异质数据的关联、耦合、集成的理论与方法。

□ 点云大数据智能处理与分析

重点研究点云大数据管理、深度学习、 三维变化检测、三维目标提取、室内外三维 建模的理论与方法。

□ 空间安全分析与应用

重点研究道路、桥梁、铁路、隧道、电力走廊、文化遗产等重要基础设施的安全分析、全景展示等。



轻小型、低成本平台 (UAV等) 信息获取

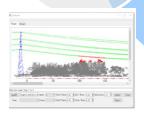


空间智能

重大工程 (电 网、高铁等) 安全监测

安全与服

多<mark>平台数据</mark> 集成与融合



务







研究成员



特聘副研: 1人

博士后: 3人

访问学者: 1人

博士:8人

硕士: 12人



仪器设备



VZ-400地面激光扫描仪



固定翼无人机KC1600



无人机激光扫描系统—麒麟云-I



多款大疆小型无人机



Velodyne-16 扫描仪



深度学习工作站



小型室内机器人平台

求贤若渴



人手一台外星人



毕业生offer拿到手软

求贤若渴

国家重点研发计划重点专项项目1项

国产空地全息三维遥感系统及产业化

国家自然科学基金委杰出青年基金1项

广义点云多细节层次三维建模理论与方法

国家自然科学基金委杰出重点项目1项

广义影像点云构建与多细节层次建模

国家973计划项目课题1项

复杂几何对象高精度数字化重建理论与方法

国家863计划项目1项

基于动态信息的智能导航软件与应用示范

国家自然科学基金委面上项目2项

车载激光扫描点云与全景影像的高精度配准方法 车载激光扫描数据的实体对象感知与三维重构

教育部高等学校博士点基金项目1项

激光点云与全景影像融合的道路环境三维建模

充沛的项目支持



滑铁卢大学 Jonathan Li



苏黎世大学Robert Weibel





慕尼黑工业大学 Uwe Stilla



海德堡大学Alexander Zipf



芬兰大地所 Juha Hyyppä 卡内基梅隆 Sebastian Scherer

广泛的国际合作

求贤若渴











丰富的团建活动



联系我们

欢迎志同道合的你加入我们,一起打开科研之路的新的篇章。联系我们:

杨必胜教授: bshyang@whu.edu.cn

陈驰老师: <u>chichen@whu.edu.cn</u>

董震博士: dongzhenwhu@whu.edu.cn