



[首页](#) >> [理学](#) >> [信息科学与系统科学](#) >> [信息科学与系统科学基础学科](#) >>

武汉科技大学信息科学与工程学院陈曦副教授

<http://www.firstlight.cn> 2021/10/8

[作者] 武汉科技大学信息科学与工程学院

[单位] 武汉科技大学信息科学与工程学院

[摘要] 陈曦，武汉科技大学副教授。2009年于华中科技大学测控技术与仪器专业获得学士学位，2012年于厦门大学自动化专业获得硕士学位，2015年于澳大利亚纽卡斯尔大学电气工程专业获得博士学位。2015年至今在武汉科技大学信息科学与工程学院工作。现为深度信息融合研究院副院长。主要研究方向包括多智能体系统协同控制、视觉传感器网络的动态覆盖、网络化系统控制与优化等。在包括IEEE Transactions on Automatic...

[关键词] 陈曦 武汉科技大学信息科学与工程学院 副教授 多智能体系统协同控制 网络化系统控制与优化

姓名：陈曦 性别：男 院系：信息科学与工程学院

行政职务： 专业技术职称： 副教授

毕业院校： 澳大利亚纽卡斯尔大学 毕业专业： 081101 控制理论与控制工程 毕业时间： 2015-07

最后学历： 博士研究生 最后学位： 博士

办公电话： E-mail： chenxi_99@wust.edu.cn

◇ 学科信息：

招生学科 导师类别 是否招生 招生年度

控制科学与工程 学术型硕导 是 2021

电子信息 专业型硕导 是 2021

◇ 个人简介（主要研究方向、个人成果等总体介绍）

陈曦，武汉科技大学副教授。2009年于华中科技大学测控技术与仪器专业获得学士学位，2012年于厦门大学自动化专业获得硕士学位，2015年于澳大利亚纽卡斯尔大学电气工程专业获得博士学位。2015年至今在武汉科技大学信息科学与工程学院工作。现为深度信息融合研究院副院长。

主要研究方向包括多智能体系统协同控制、视觉传感器网络的动态覆盖、网络化系统控制与优化等。在包括IEEE Transactions on Automatic Control、IEEE Transactions on Cybernetics等顶级期刊及会议上发表论文十余篇。主持并参与国家自然科学基金、澳大利亚国家自然科学基金等项目。受邀担任Australian and New Zealand Control Conference、International Conference on Intelligent Robotics and Applications、IEEE International Conference on Control and Automation等国际会议程序委员会委员。同时，担任IEEE TAC、IEEE TCYB、IJRNC等国际期刊审稿人。

◇：在国内外核心期刊上发表学术论文情况

论文题目 刊物名称 刊物国家 收录情况 卷期 排名

Sampled measurement output feedback control of multi-agent systems with jointly-connected topologies
IEEE Transactions on Automatic Control 国外 SCI 61 1

Robust sampled-data output synchronization of nonlinear heterogeneous multi-agents IEEE Transactions on Automatic Control 国外 SCI 62 1

Two-level leader-follower organization in pigeon flocks Europhysics Letters 国外 SCI 112 3

Robust perturbed output regulation and its application of synchronization of nonlinear heterogeneous multi-agents IEEE Conference on Decision and Control 国外 EI 2014 1

Robust output synchronization of lower triangular multi-agents via sampled-data control IFAC World Congress 国外 EI 2017 1

Sampled-data input-to-output stabilization of nonlinear system with dynamic uncertainties Australian and New Zealand Control Conference 国外 EI 2017 1

Coverage optimization for circular sector sensor networks: a joint sensing strength approach IEEE International Conference on Control and Automation 国外 EI 2018 2

Output synchronization of linear MIMO heterogeneous multi-agent systems via output communication IFAC World Congress 国外 EI 2017 2

Robust input-to-output stabilization of nonlinear systems World Congress on Intelligent Control and Automation 国外 EI 2016 3

Sampled position feedback consensus of multiple double integrators with jointly-connected topologies World Congress on Intelligent Control and Automation 国外 EI 2014 1

Robust perturbed output regulation and synchronization of nonlinear heterogeneous multi-agents IEEE Transactions on Cybernetics 国外 SCI 46 1

◇：完成及承担科研项目

项目名称及下达编号 项目类别 项目来源 起讫时间 科研经费(万元) 本人承担任务

微纳米定位中的动力学与控制研究 国家自然科学基金项目 2012.01—2015.12 20.00 理论分析

非线性异构多智能体系统一致性采样控制及动态边的研究, 61703315 国家自然科学基金项目 2018.1—2020.12 27.00 主持

基于图信号处理的复杂多智能体网络的分析与设计, 61701355 国家自然科学基金项目 2018.1—2020.12 26.50 理论分析

T-S模糊系统动态量化输出反馈控制与弹性滤波, 61773298 国家自然科学基金项目 2018.1—2021.12 62.00 理论分析

柔性机器人系统中的控制方法研究, DMETKF016019 其他 2016.03—2017.12, 5/13 8.00 理论分析

基于并行智能的钢坯加热炉多目标操作优化方法研究, 2018CFB346 省(自治区、直辖市)项目 2018.01—2019.12 3.00 理论分析

[原文地址](#)

原文发布时间: 2021/10/8

引用本文:

武汉科技大学信息科学与工程学院. 武汉科技大学信息科学与工程学院陈曦副教授. <http://www.firstlight.cn/View.aspx?infoid=4236354>.
发布时间: 2021/10/8. 检索时间: 2021/10/24

