

- [快速导航](#) [首页](#)

[教师名录](#)

教师名录

- [科学研究](#)
- [按部门](#)
- [师资队伍](#) [智能技术与应用研究所](#)
 - [智能系统研究所](#)
- [人才培养](#) [智能控制与安全研究所](#)
 - [工业人工智能与优化研究所](#)
- [党群之窗](#) [无人系统自主控制研究所](#)
 - [信息物理系统控制与安全性研](#)
- [学生园地](#) [图像识别与机器智能研究所](#)
 - [机器学习与智能决策研究所](#)
- [国际交流](#) [数据智能与系统工程研究所](#)
 - [深度学习与先进智能决策研究](#)
- [服务指南](#) [智能感知与机器人研究所](#)
 - [智能仪表研究所](#)
 - [微纳传感与智能检测研究所](#)
 - [智能光电检测与深度学习研究](#)
 - [智能量子感知与光纤传感技术](#)
 - [电气自动化研究所](#)
 - [电工电子与智能技术研究所](#)
 - [智能科学与电气工程技术研究](#)
 - [智能电力电子与电气传动研究](#)
 - [极限环境电子系统研究所](#)
 - [智能光电子研究所](#)
 - [人工智能与大数据科学中心](#)
 - [流程工业综合自动化国家重点](#)
- [按实验](#)
- [按职称](#)

联系我们 CONNECT US

- 电话: 024-83687760
- 传真: 024-23893138
- 通讯地址: 辽宁省沈阳市和平区文化路3号巷11号东北大学135信箱

您现在所在的位置: [首页](#) - [教师名录](#) - [按部门](#) - [信息物理系统控制与安全性研究所](#) - [教授](#)

叶丹

教授

教育经历

1997.9-2001.7 东北师范大学数学系数学与应用数学学士学位

2001.9-2004.2 东北师范大学 数学系 应用数学 硕士学位

2004.3-2008.3 东北大学 信息科学与工程学院 控制科学与工程 博士学位

工作经历

2006.4-2008.2 东北大学信息科学与工程学院助教

2008.3-2009.12 东北大学信息科学与工程学院讲师

2010.1-至今 东北大学信息科学与工程学院教授

2013.12-2014.03 香港大学 机械工程系 访问学者

2015.09-2015.10 韩国岭南大学 电子工程系 访问学者

2016.01-2016.02 香港大学机械工程系 访问学者

2019.08-2020.08 加拿大维多利亚大学 机械工程系 访问学者

研究方向

信息物理系统的安全性；故障诊断与容错控制；智能机器人；人工智能

招收博士/硕士方向

欢迎自动化、控制科学与工程、数学、计算机科学等专业学生报考博士、硕士研究生。

项目

1. 复杂动态系统的容错控制与鲁棒控制, 国家自然科学基金优秀青年科学基金, 61322312, , 2014.01-2016.12, 100万元, 主持。
2. 网络攻击下的信息物理系统容侵与容错协同控制, 国家自然科学基金面上项目, 61773097, , 2018.01-2021.12, 66万元, 主持。
3. 面向康复的外肌肉式运动辅助机器人关键技术研究, 国家自然科学基金重点项目, U1813214, 2019.01-2022.12, 295 万元, 合作单位负责人。
4. 智能网络攻击下的信息物理系统主动防御方法研究, 辽宁省“兴辽英才计划”青年拔尖人才项目, XLYC1907035, 2020.01-2022.12, 50万元, 主持。
5. 基于切换策略的鲁棒容错控制系统优化设计, 国家自然科学基金面上项目, 61273155, , 2013/01-2016.12, 80万元, 主持。
6. 容错控制、鲁棒控制及其在飞行控制系统中的应用, 教育部新世纪优秀人才支持计划, NCET-11-0083, 2012.01.01-2014.12.31, 50万元, 主持。
7. 基于模型的鲁棒容错控制系统优化设计, 高等学校全国优秀博士学位论文作者专项资金, 201157, 2011.01.01-2015.12.31, 62万元, 主持。
8. 基于微弱故障信息的容错控制系统优化设计, 中央高校基本科研业务费杰出青年培育项目, N140405006, 2015.01.01-2016.12.31, 35万元, 主持。
9. 无人直升机的鲁棒容错控制方法, 教育部霍英东青年教师基金, 141060, 2014.03-2017.02, 2万美元, 主持。
10. 故障诊断与容错控制, 国家自然科学基金创新研究群体项目, 61621004, 2017.01.01-2022.12.31, 1050万元, 主要参与者。

学术成果

专著或教材

1. Yang Guang-Hong (博士生导师), Ye Dan. Reliable control and filtering of linear systems with adaptive mechanism. CRC Press, Taylor & Francis Group. 2010.07.01.

期刊论文

1. Ye Dan, Diao Na-Na, Zhao Xin-Gang. Fault-tolerant controller design for general polynomial-fuzzy-model-based systems, IEEE Transactions on Fuzzy Systems, 2018.04.01, 26(2):1046-1051.
2. Ye Dan, Chen Meng Meng, Yang Hai Jiao. Distributed adaptive event-triggered fault-tolerant consensus of multiagent systems with general linear dynamics, IEEE Transactions on Cybernetics, 2019.03.01, 49(3): 757-767.
3. Ye Dan, Zhang Tian Yu. Summation detector for false data-injection attack in cyber-physical systems, IEEE Transactions on Cybernetics, 2019.06.03, in press, DOI:10.1109/TCYB.2019.2915124
4. Ye Dan, Su Lei, Wang Jun Long, et al. Adaptive Reliable H_{∞} Optimization Control for Linear Systems With Time-Varying Actuator Fault and Delays, IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems, 2017.02.10, 47(7): 1635-1643.
5. Ye Dan, Yang Guang-Hong, Adaptive fault-tolerant tracking control against actuator faults with application to flight control, IEEE Transactions on Control Systems Technology, 2006.11.01, 14(6): 1088-1096.

6. Zhang Tian-Yu(指导的博士生), Ye Dan(通信作者), Distributed secure control against denial-of-service attacks in cyber-physical systems based on K-connected communication topology IEEE Transactions on Cybernetics, in press, DOI:10.1109/TCYB.2020.2973303.

7. Li Xiehuan(指导的博士生), Ye Dan(通信作者). Asynchronous event-triggered control for networked interval Type-2 fuzzy systems against DoS attacks, IEEE Transactions on Fuzzy Systems, in press, DOI:10.1109/TFUZZ.2020.2975495.

8. Luo Shengping, Ye Dan(通信作者). Adaptive Double Event-Triggered Control for Linear Multi-Agent Systems With Actuator Faults, IEEE Transactions on Circuits and Systems I: Regular Papers, 2019.08.14, 66(12): 4829-4839.

9. Yang Hai Jiao, Ye Dan(通信作者). Distributed Fixed-Time Consensus Tracking Control of Uncertain Nonlinear Multiagent Systems: A Prioritized Strategy, IEEE transactions on Cybernetics, 2019.07.22, in press, DOI: 10.1109/TCYB.2019.2925123.

10. Yang Guang-Hong(博士生导师), Ye Dan. Reliable H_∞ control of linear systems with adaptive mechanism, IEEE Transactions Automatic Control, 55(1): 242-247, 2010.

会议论文

1. Ye Dan, Wang Jiyang, False data injection attack design in multi-sensor systems based on KL divergence theory, [2019 IEEE 8th Data Driven Control and Learning Systems Conference \(DDCLS\)](#), pp.333-337, May 24-27, Dali, Yunnan Province, China, 2019.

2. Zhang Tian-Yu(指导的博士生), Ye Dan(通信作者). Detection for controller-to-actuator replay attack in cyber-physical systems via pseudo-random code. 12th Asian Control Conference (ASCC), pp.1346-1351, June 9-12, Kitakyushu-shi, Japan, 2019.

3. Ye Dan, Xu Pei-Pei, Zhao Xingang. Non-fragile L_2 - L_∞ control for Markov jump systems with general transition probabilities against multiple disturbances. 11th Asian Control Conference, pp. 2238-2243, December 17-20, Gold Coast, Australia, 2017.

4. Lei Su(指导的博士生), Ye Dan(通信作者). Reliable control for T-S fuzzy delayed systems using a semi-Markov process, IEEE 56th Annual Conference on Decision and Control (CDC), pp. 1230-1235, December 12-15, Melbourne, Australia, 2017.

5. YeDan, Li Xiehuan, Diao Nana. State feedback controller design for general polynomial-fuzzy-model-based control systems, IEEE 7th Annual International Conference on CYBER Technology in Automation, Control, and Intelligent Systems (CYBER), pp. 719-723, July 31-August 4, Honolulu, USA, 2017.

6. YeDan, Luo Sheng-Ping, Wang Jun-Long, Two Step fault-tolerant controller design for linear time-delay systems with adaptive mechanism, 42nd Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society, pp.6812-6817, Oct. 23-26, Florence, Italy, 2016.

7. YeDan, Fan Quan-Yong, Yang Guang-Hong, Wang Hong, Robust H_∞ fault-tolerant control for linear systems with fast adaptive fault estimation, 19th World Congress The International Federation of Automatic Control, pp.6753-6757, Aug. 24-29, Cape Town, South Africa, 2014.

8. Ye Dan, Yang Guang-Hong, Robust switching-type H_∞ filtering for time-varying uncertain time-delay systems, Proc. of 2009 American Control Conference, pp.

4452-4457, June 10-12, St. Louis, USA, 2009.

9. Ye Dan, Yang Guang-Hong. Delay-dependent reliable H_∞ control for linear time-varying delay systems via adaptive approach, Proc. of 2007 American Control Conference, pp. 3991-3996, July 9-13, New York, USA, 2007.

10. Ye Dan, Yang Guang-Hong. Adaptive reliable guaranteed cost control of state-delayed systems via dynamic output feedback against actuator faults, Proc. of the 46th IEEE Conference on Decision and Control, pp. 2059-2064, December 12-14, New Orleans, USA, 2007.

获奖

1. 2013年获国家自然科学基金优秀青年科学基金;
2. 2010年获全国优秀博士学位论文;
3. 2019年获得辽宁省“兴辽英才计划”青年拔尖人才;
4. 2014年获霍英东高等院校青年教师基金;
5. 2011年获教育部自然科学奖二等奖(第三完成人);
6. 2009年获辽宁省自然科学奖三等奖(第二完成人);
7. 2009年获辽宁省优秀博士学位论文;
8. 2011年入选教育部新世纪优秀人才支持计划;
9. 2014年入选辽宁省第八批“百千万人才工程”百人层次;
10. 2011年入选辽宁省第六批“百千万人才工程”千人层次;
11. 2017年入选沈阳高层次人才领军人才。

学术兼职

1. 国际SCI检索期刊（JCR一区）《Journal of the Franklin Institute》编委；
2. 国际SCI检索期刊《Mathematical Problems in Engineering》编委
3. 国内控制领域知名期刊《控制与决策》期刊编委；
4. 国内控制领域知名期刊《控制工程》期刊编委
5. IEEE 控制系统协会哈尔滨分会秘书
6. 中国自动化学会信息物理系统控制与决策专委会秘书长；
7. 中国仪器仪表学会嵌入式仪表及系统技术分会常务理事；
8. 中国自动化学会技术过程的故障诊断与安全性专委会委员；
9. 中国自动化学会青年工作委员会常务委员；
10. 中国指挥与控制学会智能控制与系统专委会委员；

联系方式

办公室：信息楼205

邮箱：yedan@ise.neu.edu.cn

东北大学信息科学与工程学院 版权所有
2015-2016 College of Information Science and Engineering



官方微信
