教授，硕士生导师；福建惠安人，1972年生；分别于1995、1998、2002年在长春光学精密机械学院（现长春理工大学）、华侨大学、军械工程学院获——学士、硕士、博士学位；2002～2004年间在上海交通大学博士后流动站工作；随后赴韩国，分别于浦项工科大学（POSTECH，2004.10～2005.8）、韩国高等研究院（KAIST，2005.9～2006.3）作博士后研究工作。回国后在厦门大学自动化系工作；2009年破格晋升教授。主要的研究兴趣与方向：预测控制、机器人控制。 电话：2580048。Email：chqhuang@yahoo.com.cn

黄春庆[教授]

承担项目

NO.1	主持 中国博士后基金项目 No:2003033306 " 输入受限的运动学不确定机器人的鲁棒控制"　上海交通大学 黄春庆
NO.2	参加 总装备部重点课题" 武器装备仿真平台研究"（负责单位：军械工程学院），获2001年军队科技进步二等奖
NO.3	参加 项目" Development of Control and Perception Technology for Personal Robot" 的 " 步行机器人的稳定行走控制" 课题（负责单位：韩国浦项工科大学）
NO.4	主持 国家自然科学基金项目（2008.1～2010.12），项目批准号：60704043，项目名称：具有不确定性的约束MPC系统分析与综合的随机化方法
NO.5	主持 教育部－高等学校博士学科点专项科研基金 新教师项目（2008.1～2010.12) 课题编号：20070384031

著作论文

NO.1	Huang C.Q.（黄春庆）, Wang X.G.（王兴贵） and Shi S.J.（施颂椒）, Parallel force/position controllers for robot manipulators with uncertain kinematics. International Journal of Robotics and Automation, 20(3), 2005
NO.2	Huang C.Q.（黄春庆）,Wang X.G.（王兴贵）and Wang Z.G.（王祖光）, A Class of Transpose Jacobian-based NPID Regulators for Robot Manipulators with An Uncertain Kinematics, Journal of Robotic Systems, 19(11), 2002 (SCI-618LF, EI-03067354991)
NO.3	Huang C.Q.（黄春庆）, Wang X.G.（王兴贵） and Wang Z.G.（王祖光）, A Further Result of Nonlinear Mixed H2/H∞Tracking Control Problem for Robotic Systems. Journal of Robotic Systems, 19(1), 2002 (SCI-502ZM, EI-02026822223)
NO.4	Huang C.Q.（黄春庆）, Wang X.G.（王兴贵） and Shi S.J.（施颂椒）, Globally Robust Nonlinear PID Controllers for Robot Manipulators with an Uncertain Jacobian Matrix. Journal of Control Theory and Applications (" 控制理论与应用" 英文版), 2004(2) (EI-8310662)
NO.5	黄春庆，施颂椒. 输入受限机器人的鲁棒自适应输出反馈跟踪控制. 控制与决策，19(5)，2004 (EI-04338313377)
NO.6	Huang C.Q.（黄春庆） and Shi S.J.（施颂椒）, PID feedback for mixed H2/Hinfinity tracking control of robotic manipulators. Journal of Systems Engineering and Electronics (" 系统工程与电子技术" 英文版), 15(4), 2004 (EI-05098865830)
NO.7	黄春庆，王兴贵，王祖光. 输入力矩受限的机器人鲁棒自适应跟踪控制. 控制理论与应用，2003 (3) (EI-7855967)
NO.8	Huang, C.Q.（黄春庆） Wang, X.G.（王兴贵） Wang, Z.G.（王祖光）, Parallel force/position control of robot manipulators with uncertain kinematics under input constraints. Proc. 5th Int. Conf. Frontiers of Design & Manufacturing (ICFDM' 2002), 2002 (EI-03427681105)
NO.9	Huang C.Q.（黄春庆）Huang J.D.（黄景德）Wang X.G.（王兴贵）and Wang Z.G.（王祖光）, A new result of nonlinear mixed H2/H∞ tracking control problem for robotic systems. 4th Int. Sym. Test and Measurement. 2001, 777-780 (EI-01416682482)
NO.10	C.Q. Huang, X.F. Peng, X.G. Wang and S.J. Shi, New robust-adaptive algorithm for tracking control of robot manipulators. International Journal of Robotics and Automation, 23(2), 67-78, 2008（SCI）
	C.Q. Huang, Peng X.F and Wang J.P., Robust nonlinear PID controllers for anti-windup

NO.11	design of robot manipulators with an uncertain Jacobian matrix. 自动化学报, 34(9): 1113- 1121, 2008（EI）
NO.12	Huang Chunqing, Wang Junping, New PID-type controllers for robot manipulators with an uncertain Jacobian matrix, Proc. IEEE Int. Conf. Control and Automation, ICCA 2010, 937-941, 2010 (EI)
NO.13	Chunqing Huang and Weiyao Lan, Modified Scheme of PID Controllers for Robot Manipulators with an Uncertain Jacobian Matrix, Proc. IEEE Int. Conf. Control and Automation, Christchurch, New Zealand, ICCA2009, 1925-1930, 2009 (EI)
NO.14	Chunqing Huang, New PID controllers for step response of robot manipulators with an uncertain Jacobian matrix. Proceedings of 2008 IEEE International Symposium on IT in Medicine and Education, ITME 2008. 1005-1010, 2008 (EI)
NO.15	Huang Chunqing and Peng Xiafu, Robustness analysis for robust-adaptive output-feedback tracking control for robot manipulators. Proceedings of the 27th Chinese Control Conference, CCC08, 788-792, 2008（EI）