



[返回首页](#)



- [学院概况](#)

 - [About EEA](#)

 - [学院简介](#)
 - [历史沿革](#)
 - [院长致辞](#)
 - [办事指南](#)
 - [现任领导](#)
 - [组织机构](#)

- [师资队伍](#)

 - [Faculty](#)

 - [电气工程系](#)
 - [自动化系](#)
 - [智能电网系](#)
 - [实验中心](#)
 - [行政教辅](#)

- [本科生培养](#)

 - [Undergraduate](#)

 - [专业设置](#)
 - [培养方案](#)
 - [教学管理](#)
 - [质量工程](#)



- [研究生培养](#)

[Postgraduate](#)

- [学位工作](#)
 - [培养管理](#)
 - [招生工作](#)
 - [管理文件](#)
 - [通知公告](#)
- [学科建设](#)

[Discipline Construction](#)

- [学术动态](#)
 - [重点学科](#)
 - [研究平台](#)
 - [科研团队](#)
 - [学术成果](#)
 - [社会服务](#)
- [合作交流](#)

[Cooperation&Exchange](#)

- [校企合作](#)
 - [校际交流](#)
 - [国际交流](#)
- [党群工作](#)

[Party-Masses](#)

- [党建工作](#)
 - [工会工作](#)
 - [校友之窗](#)
 - [校园文化](#)
- [学生工作](#)

[Students Work](#)

- [学子风采](#)
 - [素质养成](#)
 - [奖助贷工作](#)
 - [公示公告](#)
- [招生就业](#)

[Admission&Employment](#)

- [招生简介](#)

- [招生信息](#)
- [就业信息](#)
- [就业指导](#)

师
Faculty

资队伍

- [电气工程系](#)
- [自动化系](#)
- [智能电网系](#)
- [实验中心](#)
- [行政教辅](#)

常用链接 / Links

-
-
-
-
-
-
-

当前位置: [首页](#) > [师资队伍](#) > [自动化系](#) > 正文



徐 敏 教授、院长

E-mail:

研究方向：嵌入式系统与智能控制

个人简介

教授，男，汉族，福建省龙岩市人，硕士生导师，厦门理工学院电气工程与自动化学院院长、电子应用技术研究所所长。

学科专业：控制理论与控制工程。

教育背景与工作经历

1984年本科毕业于江西理工大学工业自动化专业，后留校任教；

2000年11月调任厦门理工学院任教至今；

2008. 2至2009. 1 在北京航空航天大学机器人研究所进修。

讲授课程

嵌入式系统技术、单片机原理及应用

科研及教学成果

出版著作及代表性论文：

[1] 《开源软核处理器OpenRise 的SOPC设计》教材，北京航空航天大学出版社，2008. 3

[2] 《单片机原理及应用》教材，机械工业出版社，2012. 8

[3] 一种蛇形机器人闭环控制系统设计，《厦门理工学院学报》，2008年第3期

[4] 一种基于Proxy的智能机器人协议转换模块设计，《江西理工大学学报》，2008年第5期

[5] 一种基于ARM的FPGA可重构配置方法的研究及应用，《赣南师范学院学报》，2008年第6期

[6] 一种嵌入式语音识别控制模块的设计与实现，《厦门理工学院学报》，2008年第4期

[7] Design of a Reconfigurable Robot Controller Based on FPGA. 2008 The Fifth IEEE International Symposium on Embedded Computing. (EI)

[8] Embedded Control Strategies of Digital Operating Table. 2008 International Conference on Intelligent Robotics and Applications. (EI)

- [9] A research and design of Ethernet real-time application bus based on FPGA. 2009 Eighth IEEE International Conference on Embedded Computing .(EI)
- [10] 群体机器人自组装的分布式控制方法与实验研究,《高技术通讯》,2010年第11期, EI: 20105113512137
- [11] A Hybrid Control Method for Elderly Companion Robot based on Behavior-based Reaction and RNNPB Model , The 8th World Congress on Intelligent Control and Automation (WCICA 2010). (EI)
- [12] 一种基于PB递归神经网络的陪护机器人多模式交互控制方法,《高技术通讯》,2011年第8期,(EI: 20113914370907)
- [13] 基于PCI总线运动控制系统空间圆弧轨迹规划研究,《制造业自动化》,中文核心期刊,2012.07
- [14] 三维运动平台的直流伺服控制系统设计,《厦门理工学院学报》,2013年第1期

主持参与课题及经费:

- [1] 参与2009年863重点立项项目《机器人模块化核心技术研究》,其中负责协作子任务“机器人图形化集成开发环境在教育娱乐机器人平台软件组件测试”(2009AA043901-6),10万,2009年,主持。
- [2] “基于FPGA动态可重构技术的机器人控制器设计研究”(项目编号:JA08219),福建省教育厅2008年科技项目,经费1万元,2008年,主持。
- [3] “基于双目视觉的遥操作与柔性控制智能机器人研究与开发”(项目编号:3502Z20113038),厦门市科技计划项目,18万元,2011年,主持。
- [4] “基于双目视觉的智能机器人控制策略研究与开发”(项目编号:HX12018),安特威尔叉车属具(厦门)有限公司,经费5万元,2012年,主持。
- [5] “负荷开关固体绝缘技术研究”(项目编号:HX13056),厦门弘新电气成套有限公司,经费5.5万元,2013年,主持。
- [6] “智能搬运机器人的视觉引导与控制系统研发”(项目编号:HX14002),安特威尔叉车属具(厦门)有限公司,经费6万元,2014年,主持。

教学、科研成果(获奖、专利、版权、著作权、外观设计等):

- [1] 《一种立体视觉空间动态跟踪装置》,实用新型专利(专利号:ZL 2012 2 0622846.5),排名第一。
- [2] 《一种XYZ空间定位装置》,实用新型专利(专利号:ZL 2012 2 0622485.4),排名第一。

[3] 《立体视觉动态跟踪软件》，软件著作权（登记号：2013SR061291），排名第一。



CopyRight © 2020 厦门理工学院-电气工程与自动化学院版权所有

地址:福建厦门集美理工路600号邮编:361012

联系方式:0592-6291305传 真:0592-6291396邮箱:eea@xmut.edu.cn