



师资队伍

- 师资队伍
- 师资介绍
- 教授名录
- 硕导名录
- 人才工程

站内搜索

关键字:

类型:

搜索

您现在所在的位置是: 网站首页 > 师资队伍 > 教师介绍 > 高利新

高利新

高利新

添加时间: 2012-04-13 10:38:30 浏览:

个人简介:

高利新, 1969 年生于浙江永嘉。工学博士、教授, 硕士生导师。2003 年入选浙江省高校中青年学科带头人, 2002 入选温州市“551 人才工程”第一层次。1988.7 温州师院数学系毕业, 获优秀毕业生称号。1994.7 毕业于华东师范大学数学系计算数学专业, 获理学硕士学位, 并获优秀毕业生称号。2003.6 毕业浙江大学控制系, 博士学位获浙江大学优秀博士学位论文。2004.6-2006.6 在中科院系统科学研究所控制室从事系统科学在职博士后工作。1994 年进温州师范学院(现合并成温州大学)任教以来, 一直从事教学与科研工作。曾获温州市优秀教师、学校青年骨干教师、校优秀教师等称号。多次获省、市优秀论文奖。共在 IEEE Trans. On Automatic Control》、《Automatica》、《J. Of Optima. Theory and Application》、《控制理论与应用》等国内外刊物和学术会议上发表专业论文 50 多篇, 其中 SCI、EI 收录论文 30 多篇。主持国家自然科学基金二项和博士后科学基金一项, 做为主研人员参加五个国家自然科学基金项目和一个中法合作项目的研究工作。

担任课程:

计算数学、数学分析、运筹学、算法语言、常微分方程、数据结构、控制理论基础等

研究方向:

鲁棒控制理论、复杂系统理论、数值分析等

获奖情况:

- 2002年入选温州市551人才工程第一层次
- 2003年度温州市优秀教师
- 2003年入选浙江省高校中青年学科带头人

课题项目:

- 基于传感网络的多移动智能体系统协调控制研究, 国家自然科学基金项目 (NSFC-61074123), 2011.1-2011.2, 主持。
- 基于局部信息作用的多个系统建模与控制研究, 国家自然科学基金项目 (NSFC-60674071), 2007.1-2009.12, 主持。
- 通讯约束下随机自适应控制的信息论方法, 国家自然科学基金项目 (NSFC-), 2012.1-2014.12, 排名第二
- 非线性切换系统理论、算法、应用, 国家自然科学基金 NSFC-60674022, 2007.1-2009.12 排名第四
- 弱实时调度理论及其在网络服务质量中的应用, 国家自然科学基金项目 (NSFC-60203030), 2003.1-2003.12, 排名第二。
- 不确定采样系统的鲁棒优化控制, 浙江教育厅科研规划课题、温州师院重点课题, 2003.11-2005.12, 主持。

工业过程不确定采样系统多目标鲁棒优化控制 (NSFC-60174029) , 国家自然科学基金,

2002. 1-2004. 12, 主研。

多主体复杂系统的局部信息控制研究, 中国博士后基金编号: 200537121, 2005. 7-2007. 7, 主持。

基于量化分析的温州民营企业发展状况研究, 温州市科技局项目, 2005. 1-2007. 12, 主持。

科研获奖 : 同时求解 $f(x)$ 零点的一种迭代解法, 浙江省自然科学, 优秀论文二等奖, 2003年
具有多边形不确定性的2-D系统的鲁棒稳定性研究, 浙江省自然科学优秀论文二等奖, 2005年

高利新、张京京、陈文海 Second-order consensus for multi-agent systems under directed and switching topologies, Mathematical Problems in Engineering, 2012 (SCI to appear)

高利新, 罗燕平, Distributed H_{∞} coordination of multi-agent systems with directed switching topology and time-delay , Journal of Computers, 2012 (EI to appear)

褚宏军、高利新, Robust Exponential Stability and H_{∞} Control for Jumping Stochastic Cohen-Grossberg Neural Networks with Mixed Delays, Journal of Computational Information Systems , 2011.3 (EI , 通信作者)

徐晓乐, *高利新. 一类具有时变时滞的基于神经网络离散切换非线性系统的 H_{∞} 控制. 计算机工程与应用, 2011

罗燕平、高利新、王芳, The L_2-L_{∞} control for leader-following coordination with switching topology and time-delay , J. OF NETWORKS, 2010.12 (EI , 通信作者)

高利新, 闫慧娟, 金丹. Consensus problems in multi-agent systems with double integrator model. Chinese Physics B. 2010.5 (SCI)

管海娃, 高利新, 谢民. 双时滞离散模型的网络控制系统稳定条件. 计算机工程与应用, 45 (08), pp 238-242, 2009

金丹, *高利新. Stability analysis of a double integrator swarm model related to position and velocity. Transactions of the Institute of Measurement and Control, 30(3-4), pp 275-293, August 2008. (SCI、 EI)

*高利新, 程代展, 洪奕光. Control of group of mobile autonomous agents via local strategies. J. Control Theory Appl., 6(4), pp 357-364, November 2008 (EI)

谢民, 高利新. 蚁群算法在最优路径规划中的应用. 计算机工程与应用, 44(08), pp 245-248, 3月 2008.

谢民, 高利新, 管海娃. 蚁群算法在网络最大流问题中的应用. 计算机工程与应用, 44(22), pp 113-115, 2008

高利新、陈文海, On D-admissibility conditions of singular systems, International Journal of Control, Automation and Systems, 2007 (SCI、 EI)

高利新,洪奕光,程代展, Distributed formation control for group of mobile

autonomous agents, DYNAMICS OF CONTINUOUS DISCRETE AND IMPULSIVE SYSTEMS-SERIES B-PUBLICATIONS & ALGORITHMS 13: 1063-1067 Part 3 Suppl. S DEC 2006 (SCI)

洪奕光、胡江平、高利新, Tracking control for multi-agent consensus with an active leader and variable topology, Automatica, 2006 (SCI、EI)

金丹、高利新, Stability analysis of swarm based on double integrator model, Lecture Notes in Computer Science 4115, Springer, 2006 (SCI、EI)

高利新、程代展, Comments on Coordination of Groups of Mobile Autonomous Agents Using Nearest Neighbor Rules, IEEE Trans On Automatic Control, 2005, (SCI, EI)

高利新、薛安克, 离散时间状态对称系统稳定性与 控制问题, 系统工程与电子技术, 2005 (EI)

高利新, Robust stability and robust control of 2-D discrete systems with polytopic uncertainty, WSEAS Transaction on Mathematic, 2004

高利新、汪治华, 区间动力系统的鲁棒稳定性分析, 应用数学, 2004

高利新、魏木生, 同时求解 $f(x)$ 零点一种迭代解法, 高校计算数学学报, 2002

高利新、孙优贤, On the Optimum Radius Stability for Schur Polynomials, Journal of Optimization Theory and Applications, 2002 (SCI)

江治华、高利新, 甲醇摩托车高能点火互感器的研制及仿真分析, 科技通报, 2002

高利新、薛安克、孙优贤, Comments on matrix bounds for discrete algebraic Riccati equation, IEEE Trans On Automatic Control, 2002 (SCI、EI)

高利新、孙优贤, Schur-Cohn 多项式的鲁棒稳定半径, 控制理论与应用, 2002

王芳、高利新、王礼勇, Tracking Control for Multi-agent Consensus for Discrete-time Case, Proc. Of CCDC 2011, 2011.5 (EI, 通讯作者)

论文清单 : 王芳、高利新, A Consensus Protocol for Multi-agent Systems with Double Integrator Model. LSMS/ICSEE 2010, LNCS 6328, (EI, 通讯作者)

褚宏军, 王芳, *高利新. An asymptotical stability criterion for discrete-time stochastic neural networks with Markovian jumping and time-varying mixed delays. 2010 Chinese Control and Decision Conference, CCDC 2010, 2010. (EI收录)

杨阿龙, *高利新, 罗燕平. An Improved Ant Colony System Algorithm for Optimal Path Planning Problem of Mobile Robots. The 2nd International Conference on Computer modeling and simulation, ICCMS 2010, pp 526-530, 2010(EI收录)

闫慧娟, *高利新. Leader-following Consensus of Multi-agent Systems with and without Time-delay, Proceeding of WCICA 2010 (EI收录)

何建平, 陈文海, *高利新. Some distributed algorithms for quantized consensus problem. 5th International Conference on Intelligent Computing, ICIC 2009, pp 443-452, 2009/9/16. (EI收录)

褚宏军, *高利新. 模式依赖混合时滞的跳变随机Cohen-Grossberg神经网络的全局鲁棒稳定性. 2009 Chinese Control and Decision Conference, CCDC 2009, pp 4084-4088, 2009. (EI)

褚宏军, *高利新. State estimation for discrete-time markov jumping stochastic neural networks with mixed time-delays. 2009 Pacific-Asia Conference on Circuits, Communications and System, PACCS 2009, pp 702-705, 2009. (EI)

谢民, *高利新, 管海娃. Ant Algorithm Applied in the Minimal Cost Maximum Flow Problem. 2008 International Conference on Intelligent Computing (ICIC 2008), pp 201-208, 2008. (EI)

金丹, *高利新. Collective behavior of a weight swarm model based on unbounded repulsion. 7th World Congress on Intelligent Control and Automation, WCICA' 08, pp 8239-8244, 2008. (EI)

何建平, *高利新, 金丹. Average consensus in networks of multi-agents with both Markovian jump topology and coupling time-delay. Proceedings of The 3rd International Symposium on Intelligence Computation and Applications (ISICA 2008), pp 263-267, 2008. (ISTEP)

管海娃, *高利新, 谢民. 双时滞离散系统的稳定性及在网络控制中的应用. Chinese Control and Decision Conference 2008, CCDC 2008, pp 555-560, 2008. (EI)

徐晓乐, *高利新, 管海娃. H_∞ control of switching delayed stochastic Hopfield neural network systems with Markovian jumping parameters. International Conference on Intelligent Computation Technology and Automation, ICICTA 2008, pp 380-384, 2008. (EI)

管海娃, *高利新. Delay-dependent robust stability and H_∞ control for jump linear system with interval time-varying delay. 26th Chinese Control Conference, CCC 2007, pp 609-614, 2007. (EI)

*高利新, 程代展, 王金环. On consensus of multiagent systems under dynamically changing interaction topologies. 2007 IEEE International Conference on Control and Automation, pp 7-11, 2007 (EI)

高利新、洪奕光、程代展, On local control strategies for groups of mobile autonomous agents, 第二十届中国控制年会论集, 2005, (ISTEP)

高利新, On a sufficient stability condition for ray of polynomials, Proceeding of WCICA 2006, 2006 (EI)

高利新、薛安克, On LMI robust -stability condition for real convex polytopic uncertainty, Proceeding of WCICA 2004 (EI)

高利新、薛安克、孙优贤, On an explicit expression to compute norm of symmetric systems Proc., IEEE American Contrtol Conference ,2003, (EI 、 ISTEP)

高利新、陈文海、孙优贤, On robust admissibility condition for descriptor systems with convex polytopic uncertainty, Proc. of IEEE ACC, 2003, (EI 、 ISTEP)

孙宗海、高利新、孙优贤, Using Support Vector Machines Regression Classes in
Large Data Sets , Proc. of IEEE TENCON'02 , 2002 , (EI 、 ISTP)

高利新、薛安克、孙优贤, Matrix Bounds for couple algebraic Riccati equation
Proceeding of WCICA 2002 (EI 、 ISTP)

高利新、孙宗海、薛安克、孙优贤 , Schur stability Necessary and sufficient condition
for of interval polynomial , Proc. of IEEE TENCON'02, 2002 (EI 、 ISTP)

[返回首页](#) | [加入收藏](#) | [设为首页](#)

温州大学数学与信息科学学院版权所有 技术支持：捷点科技 后台管理：进入管理

Copyright © 2008-2009 College of Mathematics & Information Science