



研究生教育

您现在的位置：首页 > 研究生教育 > 研究生导师简介

研究生导师简介

课程简介

招生简章

文件及表格下载

张汝波

作者：来源：发布日期：2017-09-23

| | | |
|---|--------|-----------------------|
|  | 姓名 | 张汝波 |
| | 职称/职务 | 教授/机电工程学院院长 |
| | 电话 | 18624435432 |
| | E-mail | zhangrubo@dlnu.edu.cn |
| | 所在学院 | 机电工程学院 |
| | 更新时间 | 2015.9 |

个人简介（含主要学习和工作经历）

1980.9-1984.7：哈尔滨船舶工程学院，飞行器工程系自动控制专业，本科生；
 1984.9-1987.7：哈尔滨船舶工程学院，飞行器工程系飞行器导航与控制专业，硕士研究生；
 1995.9-1999.7：哈尔滨工程大学，控制理论与控制工程，博士研究生；
 1987.7-1991.4：哈尔滨船舶工程学院，计算机科学与工程系，助教；
 1991.5-1997.8：哈尔滨船舶工程学院，计算机科学与工程系，讲师；
 1997.9-2001.8：哈尔滨工程大学，计算机科学与技术系，副教授；
 2001.9-2004.8：哈尔滨工程大学，计算机科学与技术学院，教授；
 2004.9-2012.11：哈尔滨工程大学，计算机科学与技术学院，教授，博士生导师；
 2012.12-2015.5：大连民族学院，机电信息工程学院，特聘教授；
 2015.6-：大连民族大学，机电工程学院，院长，特聘教授。

主要社会兼职

1. 中国人工智能学会智能机器人专业委员会常务委员；
2. 中国人工智能学会机器学习专业委员会委员；
3. 《智能系统学报》编委；
4. 辽宁省普通高等学校专业教学指导委员会委员；
5. 国家民族事务委员会领军人才；
6. 国防科工委“511人才工程”学术带头人。

研究领域（含研究课题）

研究领域：智能机器人技术，智能控制与决策，模式识别与信号处理，机器学习。

研究课题：

1. 大连金州新区科技计划项目：城市危险品安全监测、跟踪和预警网络系统关键技术研

| |
|--|
| <p>究, 2014-2015, 项目负责人。</p> <p>2. 横向课题: 水面无人船危险规避知识库构建及优化技术。2013-2015, 项目负责人。</p> <p>3. 总装备部预研项目: *****不确定环境下任务重规划技术, 2011-2015, 项目负责人。</p> <p>4. 海军装备部预研项目: *****航迹跟踪与危险规避技术, 2011-2014, 项目负责人。</p> <p>5. 国防973课题: *****平台自主决策与控制技术研究, 2009-2012, 项目负责人。</p> <p>6. 国家自然科学基金: 弱通信条件下多水下机器人协调机制研究 (60975071), 2009-2012, 项目负责人。</p> <p>7. 国家自然科学基金: 基于短波语音通话的飞机类型识别研究 (60975019), 2009-2012, 技术负责人。</p> <p>8. 国家863项目: 现场生命体征搜寻机器人仿生感知技术研究 (2009AA04Z215) 2009-2011, 项目负责人。</p> |
| <p>* 出版专著</p> |
| <p>1. 计算智能基础, 哈尔滨工程大学出版社, 2013.7</p> |
| <p>* 发表论文</p> |
| <p>不确定海洋环境下AUV分层任务规划与重规划研究. 南京大学学报(自然科学), 2015:51 (1), 148-156页 (第一作者)</p> <p>Visual tracking based on fragment-based correntropy induced metric. Optik, 125 (18) : p5229-5233 (SCI、EI收录) (第二作者)</p> <p>不确定性下USV可变自主控制结构及算法, 系统工程与电子技术 2014,36(1) P128-135. (EI收录) (第一作者)</p> <p>An Adaptive Obstacle Avoidance Algorithm for Unmanned Surface Vehicle in the Complicated Marine Environment. Journal of Automatica Sinica, v 1, n 4, p 385-396, October 1, 2014 (EI收录) (第一作者)</p> <p>复杂海况下水面无人艇危险规避决策过程收敛性分析. 计算机研究与发展. 2014, 51 (12): 2644- 2652 (EI收录) (第一作者)</p> <p>不确定海洋环境下AUV环境感知方法研究. 计算机研究与发展, 2013,50 (9), 1981-1991P.(EI收录) (第一作者)</p> <p>水面无人艇分层策略局部危险规避. 应用科学学报, 2013,31(4),418-426P (通讯作者)</p> <p>基于二维GDSOM的路标动态自组织提取方法. 模式识别与人工智能. 2012,25(6), 1002-1006P(EI收录) (通讯作者)</p> |
| <p>具有通信时延的多机器人编队控制问题研究. 北京邮电大学学报(自然版). (2012 35 (2) 54-58P (EI 收录) (通讯作者)</p> <p>Stable Formation Control of Multi-robot System with Communication Delay. International Journal Of Advanced Robotic Systems, 2012, 9: 1-10P. (SCI、EI收录) (通讯作者)</p> <p>基于Log-Gabor小波和正交UDP的人脸识别. 高技术通讯. 2011, 21 (7), p 714-719, (EI收录) (通讯作者)</p> <p>An autonomous task allocation for multi-robot system. Journal of Computational Information Systems, 2011, (11), p 3747-3753, (EI收录) (通讯作者)</p> <p>核正交UDP及在人脸识别中的应用. 计算机辅助设计与图形学学报. 2010,22 (10) P1783-1787. (EI收录) (通讯作者)</p> |

受蚁群排序行为启发的环形结构构件稳定性分析. 电子学报,2008,36(11) , p2229-2233

(Ei收录) (通讯作者)

随机扰动下多源群体觅食系统建模与仿真. 智能系统学报. 2008.8:342-348. (通讯作者)

考虑故障相关的软件可靠性增长模型研究. 计算机学报, 2007.10 : 1713-1720(Ei收录).

(通讯作者)

基于线性预测与马尔可夫模型的入侵检测技术研究. 《计算机学报》, 2005, 28(5),

900-907(Ei收录) (通讯作者)

基于动态马尔可夫模型的入侵检测技术研究,电子学报. 2004(6) (Ei 收录) (通讯作者)

* 获奖、鉴定、转让、专利等成果

1. “海洋智能探测无人潜水器技术” 2013国防科学技术进步二等奖
2. “智水IV水下机器人系统” 2006国防科学技术二等奖
3. “微小型*****探测器基础技术研究” 2005国防科学技术三等奖
4. “*****水下机器人技术” 2003国家科学技术二等奖
5. “*****水下机器人技术” 2001国防科学技术一等奖
6. “7B.8.1****水下机器人行动决策和控制技术” 1996中国船舶工业总公司科技进步二等奖
7. “7B.8.3**水下机器人多传感系统综合理解技术” 1996中国船舶工业总公司科技进步三等奖
 - 1.中国发明专利, 基于分簇的多机器人任务分配方法, (ZL 2010 1 0247683.2)
 - 2.中国发明专利, 一种面向多水下机器人通信的节能理由方法 (ZL2010 1 047892.7)
 - 3.中国发明专利, 一种噪声条件下图像尺度不变模式识别方法 (ZL 2010 1 0297827.5)
 - 4.中国发明专利, 基于等度规投影的人脸识别方法 (ZL2009 1 073077.0)
 - 5.中国发明专利, 探索任务下基于分簇的多机器人任务分配方法 (ZL2010 1 297817.1)
 - 6.中国发明专利, 一种噪声条件下的语音检测方法 (ZL2010 1 0523408.9)