



首页

学院概况

师资队伍

本科生教育

研究生教育

科学研究

学生工作

招生就业

党群工作

人才招聘



师资队伍

Teaching Staff

副教授 (副高)

您当前的位置: 首页 > 师资队伍 > 教师名录 > 机器人工程系 > 副教授 (副高) > 正文

师资概况

教师名录

研究生导师

李致富

2018/07/26 点击: [4497]

李致富

博士、博士后、副研究员、硕士生导师

研究方向: 智能装备及系统、精密制造技术、先进控制理论与算法, 智能优化算法、机器视觉与人工智能技术、机器人控制技术

Email: lizhifu8@163.com

个人简介:

李致富, 博士后, 副研究员, 2019年3月被授予“广州市高层次人才”称号, 认定为“广州市青年后备人才”, 首批广州大学“优秀新进青年博士”获得者。2012年毕业于华南理工大学, 获工学博士学位; 同年进入华南理工大学机械工程流动站从事博士后研究工作, 并于2014年9月晋升华南理工大学副研究员。主要研究领域包括智能装备与系统、微纳定位与精密制造技术、先进控制理论与算法(分数阶控制、非线性控制、迭代学习控制)、智能优化算法、机器视觉与人工智能技术、机器人控制技术等。

现为IEEE会员，中国自动化学会会员，中国自动化学会青年工作委员会委员，中国自动化学会自适应动态规划与强化学习专委会委员。近5年主持包括国家自然科学基金、广东省自然科学基金、中国博士后第七批特别资助科研项目等7项；曾作为主要研究人员参与国家科技重大专项02专项、国家863计划先进制造领域重大项目、国家自然科学基金重点项目等项目。以第一作者或通讯作者发表论文30余篇，其中在《IET-CTA》、《INT J SYST》、《CHEMOMETR INTELL LAB》、《Asian Journal of Control》、《控制理论与应用》等国内外著名刊物论文10余篇。申请发明专利10余件，已获得授权6项发明专利。学术兼职为Nonlinear Dynamics, Mechatronics ,Measurement Science and Technology、Asian Journal of Control、IEEE/CAA Journal of Automatica Sinica 及Journal of mathematical problem in engineer等国际期刊的受邀审稿人，是国际会议CACRE2019 的Technical Committee,是控制领域会议CCC2012/2016、CAC2018、FSDM2019等审稿人。

研究领域：

- ◆智能装备与系统
- ◆微纳定位与精密制造技术
- ◆机器人控制技术
- ◆机器视觉与人工智能

学习及工作经历：

- ◆2019.9 - 至今 美国加州大学默塞德分校 国家公派访问学者(2019.09-2020.09)
- ◆2015 - 至今 广州大学 机械与电气工程学院 副研究员
- ◆2014-2015 华南理工大学 博士后、副研究员
- ◆2012-2014 华南理工大学 博士后、助理研究员
- ◆2009-2012 华南理工大学 控制理论与控制工程 博士
- ◆2006-2009 深圳华太电子有限公司 研发经理
- ◆2003-2006 中南大学 控制理论与控制工程 硕士
- ◆1999-2003 中南大学 自动化 学士

荣誉及奖励：

- ◆2019 “广州市高层次人才”称号
- ◆2017 广州大学首届新进“优秀青年博士”教师
- ◆2009 中南大学优秀研究生
- ◆2006 中南大学优秀毕业生、中南大学本科优秀毕业设计二等奖

学术及科研成果：

(1) 代表性项目

1、 国家自然科学基金青年科学基金项目：基于双流体动力学的白光LED荧光粉涂覆过程建模、检测与控制（资助编号：61603105，项目周期：2017.1-2019.12），项目主持人

2、 中国博士后第七批特别资助项目：白光LED荧光粉涂覆过程的关键检测与控制问题研究（资助编号：2014T70804, 2014.4-2016.4），项目主持人

(2) 代表性论文

1. **Zhifu Li**, Yueming Hu & Di Li: Robust design of feedback feed-forward iterative learning control based on 2D system theory for linear uncertain systems, *International Journal of Systems Science*, 2016, 47(11):2620-2631. (SCI)

2. **Zhifu Li**, Yueming Hu, Yu Liu, Tiemei Chen, Peng Yuan. Adaptive inverse control of non-linear systems with unknown complex hysteretic non-linearities. *IET Control Theory & Applications*, 2012, 6(1):1-7. (SCI)

3. Jianing Zhang, Ge Ma, **Zhifu Li***. Boundary robust adaptive control of a flexible Timoshenko manipulator, complexity, Vol.2018:ID7928495,10 pages, 2018. (SCI, 通讯作者)

4 Zhijia Zhao, Ying Xiao, **Zhifu Li***, Hua Liu*. Disturbance rejection control for a vibrating string system. *Asian Journal of Control*, 2019, 21(4):1-10. (SCI, 通讯作者)

5. 李致富, 黄楠, 钟云, 曾俊海, 马鸽. 压电驱动器迟滞非线性的分数阶建模及实验验证. *光学精密工程*, 2020 (已录用, EI源刊)

6. 李致富, 袁鹏, 胡跃明. 基于Prandtl-Ishlinskii回滞的一类不确定非线性系统自适应逆控制. *控制理论与应用*, 第29卷, 第6期, 723-729页, 2012. (EI)

7. 李致富, 胡跃明, 郭琪伟, 马鸽. 不确定离散线性系统的鲁棒单调反馈-前馈迭代学习控制. *控制理论与应用*, 第31卷, 第4期, 485-493页, 2014. (EI)

8. 李致富, 胡跃明. 不确定离散线性系统的鲁棒单调迭代学习控制. *华南理工大学学报(自然科学版)*, 2013, 第41卷, 第9期, pp46-50 (EI)

9. **Zhifu Li**, Nan huang, Yun Zhong etc. Feedback Feed-forward Control of Piezoelectric Positioning Stages and Experimental Evaluation. 2018 Chinese Automation Congress (CAC), pp.3758-3762, Xi'an, China, 30 Nov.-2 Dec., 2018.(EI)

10. **Zhifu Li**, Junhai Zeng, Yun Zhong . An improved moth-flame algorithm based on differential evolution and shuffled frog leaping algorithm," 2019 Chinese Automation Congress (CAC), Hangzhou, China, 2019, pp.4858-4863.

(3) 代表性授权专利

[1] 李致富, 刘贵云, 钟晓静, 全数字智能压接捻线沾锡机控制与检测系统, 授权公告日: 2019.6.25, 中国, 发明专利, 授权号: ZL 201610836244.2。

[2] 李致富, 刘贵云, 钟晓静, 智能压接捻线沾锡机及其工作方法, 授权公告日: 2019.6.25, 中国, 发明专利, 授权号: ZL 201610836705.6。

上一条: [黄文恺](#)

下一条: [刘贵云](#)

广州大学机械与电气工程学院

地址: 广州市番禺区大学城外环西路230号

联系电话: 020-39366923

邮箱: jd@gzhu.edu.cn

© 2018 All Rights Reserved.

快速链接

- > [广州大学](#)
- > [教务在线](#)
- > [网站地图](#)
- > [站长统计](#)
- > [图书馆](#)
- > [后台入口](#)
- > [联系我们](#)
- > [我要投稿](#)

微信公众号

