



[学院首页](#)

[学院概况](#)

[本科教育](#)

[研究生教育](#)

[学科与科研](#)

[党建工作](#)

[学生工作](#)

[招生就业](#)

[电子科技协会](#)

[相关下载](#)

## 陆华才

发布时间: 2016-05-09

访问次数: 9302





### 1、基本信息

陆华才，男，1975年12月生，安徽天长人，博士，教授

E-mail: luhuacai@163.com

### 2、教育经历

1994年9月-1998年7月，安徽农业大学 学士学位

2002年9月-2005年6月，江苏大学 硕士学位

2005年8月-2008年9月，浙江大学 博士学位

### 3、职称职位

2015.08-今, 安徽工程大学教授  
2019.09-今, 电气传动与控制安徽普通高校重点实验室主任  
2014.05-今, 中国机械工业协会教育自动化学科教学委员  
2015.01-今, 中国自动化学会青年工作委员会委员  
2017.05-今, 安徽省自动化学会理事

#### 4、研究领域

- 1) 特种电机及其控制
- 2) 运动控制与新型伺服控制
- 3) 复杂系统建模、控制与优化

#### 5、近年来主持和参与的科研项目

- 1) 安徽工程大学科研项目: 大数据驱动的微电网优化调度及其稳定性研究 (Xjky2020022), 主持;  
皖江高端装备制造协同创新中心开放基金: 现代数控机床用永磁平面电机设计与控制 (GCKJ2018013), 主持;
- 2) 安徽省自然科学基金项目: 永磁平面电机及其无位置传感器控制研究 (1608085ME106), 主持;
- 3) 安徽省高校省级自然科学研究重点项目: 大推力永磁直线同步电机驱动方法及其控制研究 (KJ2015A063), 主持;
- 4) 安徽省自然科学基金青年基金项目: 高速精密PMLSM进给系统无位置传感器控制研究 (10040606Q06), 主持;
- 5) 安徽省高校省级自然科学研究重点项目: 永磁直线同步电机无位置传感器控制技术及应用研究 (KJ2011A028), 主持;
- 6) 国家自然科学基金: 有线/无线异构网络控制系统性能分析及信息协处理 (No. 61203033), 参与;
- 7) 国家自然科学基金: 网络控制系统中基于时延在线预测的动态调度策略研究 (No. 61172131), 参与;
- 8) 863项目: 基于工业机器人的汽车焊接自动化生产线 (发改办高技 [2011] 2548号), 参与。

#### 6、主要讲授课程

- 1) 电机与电力拖动
- 2) 控制电机
- 3) Matlab程序设计
- 4) 鲁棒控制理论

#### 7、近年来主持的教学研究项目

- 1) 安徽省高等学校省级质量工程项目: 运动控制系列课程教学团队 (2019jxtd065);
- 2) 安徽省高等教育省级振兴计划项目: 高校产学研结合的教育模式创新与实践 (2015zdjy083);
- 3) 安徽省高等学校省级质量工程项目: 省级虚拟仿真实验教学中心-电子电气与智能信息虚拟仿真实验教学中心 (2015xnzx009)。

#### 8、近年来获奖情况

- 1) 2013年获安徽工程大学教学优秀奖一等奖;
- 2) 2013年被评为安徽工程大学“先进个人”;
- 3) 2014年获安徽工程大学教学优秀奖一等奖;
- 4) 2014年被评为安徽工程大学“先进个人”;

- 5) 2015年被评为安徽工程大学“优秀共产党员”；
- 6) 2016、2017年被评为安徽工程大学“特档教学骨干”。

## 9、近年来发表的部分论文

- 1) 永磁同步直线电机绕组电感饱和效应的有限元分析及应用. 中国电机工程学报, 2006, 26 (25): 109-113. (EI)
- 2) 永磁直线同步电机模糊PID控制系统研究[J]. 电工技术学报, 2007, 22 (4): 59-63. (EI)
- 3) 无位置传感器表面式永磁同步直线电机初始位置估计新方法[J]. 中国电机工程学报. 2008, 28 (15): 109-113. (EI)
- 4) 基于内模控制的永磁直线同步电机速度控制[J]. 电工技术学报. 2008, 23 (5): 24-28. (EI)
- 5) 永磁直线同步电机初始位置检测方法研究[J]. 浙江大学报工学版. 2008, 42 (5): 835-838. (EI)
- 6) 基于AEKF的PMLSM速度和位置估计算法[J]. 中国电机工程学报. 2009, 29 (33): 90-94. (EI)
- 7) 采用非线性观测器的PMLSM无位置传感器控制[J]. 电机与控制学报, 2011, 15 (8): 29-33. (EI)
- 8) 永磁直线同步电机推力波动约束[J]. 电工技术学报, 2012, 27 (3): 128-132. (EI)
- 9) Sensorless Position Control of SPMLSM based on High-Gain Observer [J]. Journal of Computers, 2013, 8(3): 661-668. (EI)
- 10) 永磁直线同步电机全速无位置传感器控制[J]. 电机与控制学报, 2013, 17 (4): 92-96. (EI)
- 11) 动圈式永磁平面电机平稳起浮与下降无位置传感器控制策略[J]. 电子测量与仪器学报, 2017, 31 (9): 1427-1433.
- 12) 动圈式永磁平面电机无位置传感器控制策略[J]. 电机与控制学报, 2018, 22 (11): 114-120. (EI)
- 13) 改进Canny边缘算子和高斯混合模型的运动目标检测[J]. 电子测量与仪器学报, 2019, 33 (10): 142-147.

## 10、授权的专利

- 1) 数字密码锁, ZL201420203025.7
- 2) 函数信号发生器, ZL201420630406.3
- 3) 一种基于TMS320C80的取暖器, ZL201420760315.1
- 4) 一种无线手机充电柜, ZL201420760293.9
- 5) 一种可无线充电的无线鼠标, ZL201520185817.0
- 6) 一种基于单片机的定时烧水壶, ZL201520185818.5

- 7) 可无线充电电动车充电站, ZL 201520764265.9
- 8) 一种直线电机, ZL 201521010406.4
- 9) 一种直驱式平面电机控制器, ZL 201520826965.6
- 10) 一种可拆卸电气柜, ZL 2015211038553
- 11) 一种基于单片机的红外感应智能杯, ZL 2015211033278
- 12) 一种多路无线温度检测系统, ZL 201620467928.5
- 13) 一种直线电机及提高其运行效率的优化验证方法, ZL 201510898314.2
- 14) 基于Modbus协议的1转16串口扩展器, ZL 201621490611X
- 15) 一种机械涨紧式制动装置, ZL 2016212826464
- 16) 一种基于机器人的视觉定位系统, ZL 201720390742.9
- 17) 动圈式永磁平面电机的无位置传感器平稳起浮和下降方法, ZL 201710314265.2
- 18) 一种卷钉枪气动控制方式装置, ZL201721201299.2
- 19) 一种智能电机保护器, ZL 201721387736.4

关闭窗口

版权所有 @ 安徽工程大学 皖ICP备10016294号  
安徽省芜湖市北京中路 邮编241000 建议在1024\*768下浏览