

教授

副教授

讲师

高级工程师

高级实验师



杨鹏, 男, 1960年8月出生, 汉族, 中共党员。

现任河北工业大学控制科学与工程学院院长, 控制理论与控制工程科学学术带头人、教授、博士生导师, 河北省控制工程技术研究中心副主任, 中国系统仿真学会生命建模与仿真专委会副主任, 河北省自动化学会副理事长。曾任河北工业大学电气与自动化学院副主任、副院长、院长等职。德国慕尼黑工业大学高级访问学者。

#### 教育背景

1982年获河北工学院自动化专业学士学位

1988年获哈尔滨工业大学自动控制专业硕士学位

2001年获河北工业大学电机与电器专业博士学位

#### 研究方向

主要研究方向为智能机器人控制、智能假肢及其现代先进制造设备, 计算机辅助设计与制造和计算机智能控制。

#### 著作

1. 孙亮, 杨鹏. 自动控制原理. 北京工业大学出版社. 1999.9
2. 赵晓安, 杨鹏. 单片机原理及应用 天津大学出版社 2001.2
3. 主审《自动化专业英语教程》教材 机械工业出版社

#### 代表论文

在国内外学术会议及核心刊物发表学术论文100余篇, 被SCI, EI, ISTP收录30多篇。

1. Surface electromyography signals processing based on support vector machine during gait, DYNAMICS OF CONTINUOUS DISCRETE AND IMPULSIVE SYSTEMS-SERIES B-APPLICATIONS & ALGORITHMS 13: 236-240, Suppl. S DEC 2006
2. Detection of QRS wave based on difference-slope method, Nanjing Li Gong Daxue Xuebao/Journal of Nanjing University of Science and Technology, Vol33, Issue 1, 2009
3. Sound source target localization system of mobile robot, 11th International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision, ICARCV 2010.
4. Adaptively target tracking method based on double-Kalman filter in existence of outliers, 2010 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, ROBIO 2010.
5. Study of immune PID-PI controller for FG-3000 temperature control system, IEEE ICIT 2007 - 2007 IEEE International Conference on Integration Technology, Pages: 343-347.
6. A study of path planning algorithm of mobile robot, WCICA 2004 - Fifth World Congress on Intelligent Control and Automation. Publication year: 2004 . Pages: 4937-4941
7. “基于OpenGL的假肢接受腔虚拟加工过程的实现” WCI CA' 02
8. “Design of Fuzzy Weight Controller in Single-Axis Magnet Suspension System” WCI CA' 02
9. Electromagnetic Field Calculation for a Magnetic Suspension System in High-Speed Rotation IEEE CEFC' 98 Tucson Arizona, June 1-3, 1998
10. 单轴磁悬浮系统模糊控制研究, 控制与决策 1999年5月
11. 磁悬浮系统PI状态反馈控制器设计, 河北工业大学学报 1999年第2期
12. 磁悬浮系统H<sub>∞</sub>鲁棒控制器设计, 信息与控制 1999年8月
13. 模糊控制的磁悬浮系统的研究, 自动化理论、技术与应用, 2000年5月
14. Electromagnetic Field Calculation for High Speed Polygon Scanner, IEEE CEFC' 2000
15. 单轴磁悬浮系统控制器的仿真研究, 河北工业大学学报 2000年第4期
16. 区熔炉温度模糊控制, 控制与决策 1998.5
17. 铝制品氧化过程的建模与参数优化, 河北工业大学学报 1999.1
18. 假肢接受腔计算机辅助制造系统, 燕山大学学报2001年7月, 中国自动化学会2001年北戴河学术会议专刊
19. 用于磁悬浮止推轴承控制系统的各种控制理论的比较河北科技大学学报2001年6月第2期, 第22卷
20. 假肢接受腔应力测试及受力分析, 河北工业大学学报2001年第6期
21. Magnetic Bearing Control Using H<sub>∞</sub> Fuzzy Logic, Pros. Of ICEMS' 2001
22. 应用DSP技术的磁悬浮系统的研究, 河北工业大学学报2002年第1期
23. Relation of the shape for Above-knee Prosthetic Socket, Wang xi tai, Yang peng & Guo xin, 2002生物医学工程与康复医学工

#### 专利

主动式人腿假肢 200920095833.5  
一种数控加工设备 200920095834.x  
分离式助行护理床 200820075135.4  
主动式人腿假肢 国家发明专利：200910068093.0  
一种数控加工设备 国家发明专利：200910068095.X

#### 科研项目

在“智能机器人控制”、“智能假肢”研究领域鉴定国家及省部级科研课题10项，承担国家自然科学基金“智能下肢假肢肌电信号识别与控制机理研究”，国家科技支撑计划和省市级课题6项，在智能下肢假肢研究领域的研究已经达到国内领先和国际先进水平。具有代表性的科研项目包括：

- 1、河北省计委项目“铝制品氧化计算机控制系统”
- 2、河北省自然科学基金“多功能数控化电源研究”
- 3、河北省“窄带钢轧机厚度控制系统”
- 4、天津市自然科学基金项目“电磁悬浮系统动力学研究”
- 5、国家计委重大项目“假肢接受腔计算机辅助设计与制造系统”
- 6、河北省自然科学基金“电磁刹车磁系统动力学研究”
- 7、国家计委高技术项目“足底矫形计算机辅助设计与制造系统”
- 8、河北省自然科学基金“继电器接触电阻的研究”
- 9、河北省科技攻关项目“农业设施测控仪表的研制”

#### 获奖成果

1998年获天津市“九五”立功奖  
2009年获第五届河北省教学名师奖  
河北工业大学第七届优秀任课教师一等奖  
河北工业大学教学名师奖  
河北工业大学百年校庆工作先进个人  
河北工业大学科研先进个人  
河北工业大学优秀党员  
“自动化微机课程教学改革与实践”获河北工业大学优秀教学成果一等奖  
“面向21世纪，自动化专业人才培养的研究与实践”2000年获河北省优秀教学成果三等奖  
假肢接受腔计算机辅助设计与制造系统”2001年获北京市科技进步 三 等奖  
河北工业大学第七届优秀任课教师一等奖

#### 讲授课程

长期在教学第一线承担“微计算机原理及应用”、“计算机控制”等本科生和研究生课程，治学严谨，讲课熟练，重点突出，条例清楚，语言生动，注重启发，充分合理运用现代化教学手段，注意培养学生理论联系实际和综合应用能力。

[上一篇：王宏文](#)

[下一篇：张振东](#)

Copyright © Hebei University of Technology, 河北工业大学

地址:天津市红桥区光荣道 8 号, 邮编:300130

津ICP备05003053号 津教备0020号