



您现在的位置: 学院网站系统 > 师资队伍 > 教师信息

博士生导师 鲜斌 教授

个人资料

男, 1975年生。
联系电话: 022-27406130
电子邮件: xbin AT tju dot edu dot cn
通信地址: 天津大学电气与自动化工程学院, 邮编: 300072
专业学科: 控制科学与工程



主要经历

教育背景

1. 1997年毕业于清华大学机械工程系, 获工学学士学位
2. 2000年毕业于中国科学院电工研究所, 获工学硕士学位
3. 2004年毕业于美国Clemson University, 获博士学位

工作经历

1. 2004年至2005年, 美国Duke University, 博士后
2. 2005年至2007年, 美国科控半导体公司, 高级运动控制专家
3. 2007年至今, 天津大学电气与自动化学院, 教授
4. 2008年至今, 天津大学电气与自动化学院, 博士生导师

学术兼职

1. IEEE高级会员(Senior Member)
2. IEEE Control System Society会员
3. 中国自动化委员会青年工作委员会委员

研究方向

1. 非线性控制理论与应用
2. 自主无人机系统
3. 智能机器人系统
4. 嵌入式实时控制系统

著作

1. A. Behal, W. Dixon, D.M. Dawson, and B. Xian(鲜斌), "Lyapunov-Based Control of Robotic Systems", CRC Press, Taylor&Francis Group, 2009, ISBN 9780849370250.
2. (图书章节) B. Xian(鲜斌), M. S. de Queiroz, and D.M. Dawson, "A Continuous Control Mechanism for Uncertain Nonlinear Systems", in Optimal Control, Stabilization, and Nonsmooth Analysis, pp. 251-262, Heidelberg, Germany: Springer-Verlag, 2004. (SCI) BAC55.

代表论文

1. B. Xian(鲜斌), D. M. Dawson, M.S. de Queiroz, and J. Chen, "A Continuous Asymptotic Tracking Control Strategy for Uncertain Multi-Input Nonlinear Systems", IEEE Transaction on Automatic Control, Vol. 49, No. 7, pp. 1206-1211, July 2004. (SCI) 839CL, (EI) 04348322494
2. B. Xian(鲜斌), M.S. de Queiroz, D. M. Dawson, and M. L. McIntyre, "A discontinuous output feedback

controller and velocity observer for nonlinear mechanical systems", Automatica, Vol. 40, No. 4 pp. 695-700, Apr. 2004. (SCI) 802MA, (EI) 04108048027

3. B. Xian(鲜斌), N. Jalili, D. M. Dawson, and Y. Fang, " Adaptive Tracking Control of Linear Uncertain Mechanical Systems in Presence of Unknown Sinusoidal Disturbances" , ASME Journal of Dynamic Systems, Measurements and Control, Vol. 125, pp. 129-134, March 2003. (SCI) 658XR, (EI) 03507771955

4. B. Xian(鲜斌), M.S. de Queiroz, D. M. Dawson, and I. Walker, " Task-Space Tracking Control of Redundant Robot Manipulators via Quaternion Feedback" , IEEE. Transactions on Robotics and Automation, Vol. 20, No. 1, pp.160-167, Feb. 2004. (SCI) 776QL, (EI) 04128073476

5. X. T. Zhang, D.M. Dawson, W.E. Dixon, and B. Xian(鲜斌), " Extremum Seeking Nonlinear Controllers for a Human Exercise Machine" , IEEE./ASME. Transaction on Mechatronics, Vol.2, No.2, pp. 233-240, 2006. (SCI) 032WU, (EI) 06179835430

科研项目

主持项目

1. 可用于高压输电线路自动寻检的小型旋翼无人机自主飞行控制关键理论与技术研究, 教育部新世纪人才计划, 2010年1月—2012年12月。
2. 吸气式乘波体高超声速飞行器动态分析与非线性鲁棒自适应跟踪控制研究, 中国国家自然科学基金重大研究计划, 培育项目(90916004), 2010年1月—2012年12月
3. 微小型多旋翼无人机系统分析与高性能姿态/航迹控制研究, 国家自然科学基金(60804004), 2009年1月—2011年12月
4. 分布式无人机编队控制方法研究, 教育部回国留学人员科研启动经费, 2008年1月—2010年12月
5. 旋翼无人机的非线性自适应与鲁棒控制器研究, 天津市应用基础研究计划项目(07JCYBJC18000), 2007年9月—2009年10月

参与项目

1. 基于环境能源的水下机器人多尺度性能驱动设计方法和动态自适应网络构建技术, 中国国家自然科学基金重点项目(50835006), 2009年1月—2012年12月

讲授课程

本科生课程:

1. 机器人学导论(Introduction to Robotics, 双语教学)
2. 自动理论A

博士生课程:

1. 非线性控制系统设计

其他

为以下多家国际著名会议/期刊担任审稿工作, 包括

American Control Conference; IEEE. Conference on Decision and Control; IEEE. Transactions on Automatic Control; IEEE. Transactions on Robotics and Automation; IEEE. Transactions on Control Systems Technology; Automatica; ASME. Journal of Dynamic Systems, Measurement, and Control; IEEE/ASME. Transactions on Mechatronics; International Journal of Robotics Research; IET Proc. Control Theory & Applications; Robotica; International Journal of Control; IEEE Transaction on Systems, Man and Cybernetics