



研究生教育

学位点介绍

导师简介

规章制度

研究生通知

课程建设

双选系统

科研团队宣讲

导师简介

当前位置: 首页 | 研究生教育 | 导师简介 | 导师简介

王博

上传时间: 2020-07-14 浏览次数: 3769



导师姓名: 王博 Wang Bo 副教授

所属学院: 自动化学院

导师类别: 硕士生导师

研究方向: 多智能体系统、机器人与无人系统

博士招生:

硕士招生: 自动化学院

联系方式: wangbo@hdu.edu.cn

一、个人简介

王博, 男, 1988年生, 山东济南人。2014年6月于电子科技大学获电路与系统硕士学位, 2018年12月于东南大学获控制理论与控制工程博士学位, 2019年3月入职杭州电子科技大学。主要从事多智能体系统协调控制、机器人与无人系统等相关方向的研究, 已发表国内外期刊和国际会议论文近20篇, 申请/授权发明专利近10项。曾获the 22nd International Conference on Automation and Computing(ICAC' 2016) 最佳学生会议论文奖。

二、实验室简介

实验室有四轴中小型无人机、带视觉/激光的移动机器人小车、AGV、机械臂控制平台、激光/视觉实验平台、电机控制平台、服务器等多种实验资源, 环境优良, 科研氛围和谐浓厚。

三、学术成果

(一) 代表性论文

1. Wang B, Tian YP. Distributed formation control: Asymptotic stabilization results under local noisy information. IEEE Transactions on Cybernetics 2021; 51(1):16-27.
2. Wang B, Tian YP, Han Z. Consensus in possibly unbalanced switching networks with relative-state-dependent noises. International Journal of Systems Science 2022; 53(2):313-324,
3. Wang B, Tian YP. Consensus of discrete-time multi-agent systems with multiplicative uncertainties and delays. International Journal of Systems Science 2021;52(11):2311-2323.
4. 王博, 田玉平. 不确定信息下的一致性问题的综述. 系统科学与数学 2019; 39(2):203 - 218.
5. Wang B, Tian YP. Distributed network localization: Accurate estimation with noisy measurement and communication information. IEEE Transactions on Signal Processing 2018; 66(22):5927-5940.

6. Wang B, Tian YP. Stability analysis for a class of switched systems under perturbations with applications to consensus. *Int Control Theory & Applications* 2017;11(9):1341–1350.
7. Wang B, Tian YP. Consensus of second-order discrete-time multi-agent systems with relative-state-dependent noises. *International Journal of Robust & Nonlinear Control* 2017; 27(6).

(二) 代表性科研项目

1. 国家自然科学基金青年科学基金项目，不确定多主体系统在切换拓扑下的一致性研究，主持（2020-2022）
2. 浙江省自然科学基金一般项目，基于不确定信息的多智能体协同编队控制研究与实验验证，主持（2021-2023）
3. 浙江省自然科学基金重点项目，基于动态编队的多自主系统协同覆盖控制研究，参与（2022-2024）
4. 浙江省自然科学基金重点项目，多源噪声环境中时空敏感群体的合作感知与适应性协同，参与（2021-2023）
5. 横向项目，基于kaldi的语音识别技术方案，参与（2020-2021）
6. 横向项目，柔性一体化机器人关节和人机协作机器人技术研发，参与（2019-2022）
7. 国家自然科学基金面上项目，基于局部信息的广义编队包围控制、协作估计与避障，参与

四、学术兼职

中国自动化学会会员、中国计算机学会会员、中国人工智能学会智能空天系统会员。

五、招生

1. 研究方向：多智能体系统协调控制（多无人机/车一致性、编队控制、协同定位等）、机器人与无人系统（机械臂控制、路径规划、目标检测、基于激光/视觉的同时定位与建图（SLAM）等）。
2. 招生要求：欢迎对科研感兴趣，数学及自控等专业课成绩优良，喜欢编程且至少熟练一门编程语言（Matlab、C语言、Python等），热爱学习与思考、自律积极向上、态度端正的学生报考。

学院概况

学院简介
院长致辞
学院领导
机构设置
师资队伍

本科教育

专业介绍
教学研究
课程建设
办事指南
本科教学

研究生教育

学位点介绍
导师简介
规章制度
研究生通知
课程建设
双选系统
科研团队宣讲

科学研究

科研机构
科研成果

联系我们

