



## 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

### 张波涛

上传时间: 2020-02-22 浏览次数: 6233

#### 一、导师照片



#### 二、基本信息

张波涛 Zhang Botao, 副教授

所属学院: 自动化学院 (人工智能学院)

导师类别: 硕士生导师

研究方向: 智能机器人的感知与控制、图像处理及其应用、智能驾驶系统

硕士招生学院: 自动化学院 (人工智能学院)

联系方式: billow@hdu.edu.cn (公开)

#### 三、个人简述

张波涛, 男, 2012年于华东理工大学获工学博士, 2005年于山东大学获工学学士。浙江省大学生机器人竞赛委员会专家组成员, ITMO University访问学者, 俄罗斯圣彼得堡国立海洋技术大学研究员, 浙江大学博士后。主要从事智能机器人的感知与控制、图像处理及其应用、智能驾驶系统等方面研究。发表学术论文50余篇, 主持和参与国家自然科学基金、浙江省重点研发、国家重点研发计划等科技项目18项, 曾获Finalist for AIAG Award in WCICA。指导学生多次获浙江省新苗人才计划项目、国家级大学生创新创业训练计划项目等, 指导学生在机器人、图像处理相关竞赛中获奖10余次(如: 浙江省大学生机器人竞赛一等奖, 中国互联网+国赛铜奖等), 指导学生多人升学至浙江大学、上海交通大学、Duke University等。

#### 四、学术成果

### (一) 代表性论文

- [1] Botao Zhang, Tao Hong, Rong Xiong, Sergey A Chepinskiy. A terrain segmentation method based on pyramid scene parsing-mobile network for outdoor robots, International Journal of Advanced Robotic Systems, 2021, 18(5): 1-12.
- [2] Botao Zhang, et al. An optimal path planning strategy for multiple target search by a mobile robot [J]. IEEE Transactions on Electrical and Electronic Engineering, 2013, 8(2),155-163.
- [3] Botao Zhang, Yong Liu, Jian Wang, Qiang Lu, A path planning strategy for searching the most reliable path in un certain environments[J]. International Journal of Advanced Robotic Systems, 2016, 13(5): 1-9.
- [4] 谢佳龙(指导的硕士生), 张波涛, 等. 一种基于双流融合3D卷积神经网络的动态头势识别方法[J]. 电子学报, 2021, 49(7): 1363-1369.
- [5] 张琪安(指导的硕士生), 张波涛, 等. 采用卷积神经网络的低风险可行地貌分类方法[J]. 控制理论与应用, 2020, 37(9): 1944-1950.

### (二) 代表性科研项目

- [1] 国家自然科学基金项目, 不确定环境下的自主移动机器人目标搜索问题研究, 2016-2018, 项目负责人。
- [2] 浙江省重点研发计划项目, 面向养老助残任务的刚-柔-软集成协作机器人设计及智能控制, 2019-2022, 项目负责人。
- [3] 浙江省自然科学基金项目, 面向巡逻任务的机器人目标搜索问题研究, 2014-2016, 项目负责人。
- [4] 企业合作项目, 无人驾驶汽车模拟系统开发, 2020-2021, 项目负责人。
- [5] 国家重点研发计划(任务书项目), 移动平台及其运动控制研究, 2017-2020, 课题骨干。
- [6] 国家自然科学基金项目, 基于模糊滑模的多机器人编队控制研究, 2018-2021, 参与。

### (三) 知识产权

授权与公开发明专利30余项, 软件著作权10余项。

## 五、主要荣誉

- [1]. Finalist for the AIAG Award in the 12th World Congress on Intelligent Control and Automation

## 六、学术兼职

浙江省大学生机器人竞赛委员会专家组成员, International Symposium on Information Oriented Control (2016), Registration Chair; 《电子学报》、《控制理论与应用》、International Journal of Intelligent Robotics and Applications、International Journal of Advanced Robotic Systems、Assembly Automation、Industrial Robot等期刊的审稿人。

## 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

