



厦门大学 信息科学与技术学院

Xiamen University · School of Information Science and Engineering

快速链接

学院概况

学院简介

现任领导

校友风采

2012年报

组织机构

领导分工

事务大厅

教学单位

合作教育中心

院委员会

师资力量

教师风采

实验教学

招聘信息

聘任考核

人事文档下载

人才培养

专业设置

重点学科

教务通知

新生选专业系统

科研之窗

科研机构

学术动态

近年科研项目

科研文档下载

党建工作

组织建设

党务公开

创先争优

学习沙龙

党务文档下载

学生天地

海韵朝阳

就业指导

学生活动

合作交流

交流信息

国际会议

合作成果

相关文档下载

博士后流动站

最新通知

相关政策

文档下载

财务查询 >

会议室预订 >

合作教育中心 >

>>



李军 福建省高校领军人才

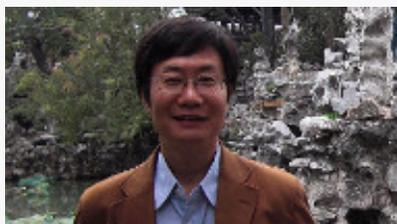
福建省“百人计划”高层次创新人才



王菡子 “闽江学者”特聘教授
福建省“百人计划”高层次创新人才



曾一锋 “闽江学者”特聘教授



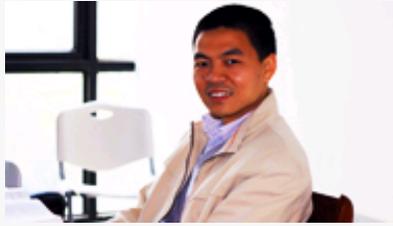
张保平 “闽江学者”特聘教授



郭东辉 教育部新世纪优秀人才



王琳 教育部新世纪优秀人才



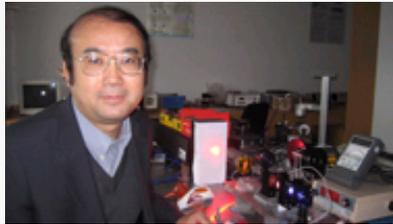
● 兰维瑶 教育部新世纪优秀人才



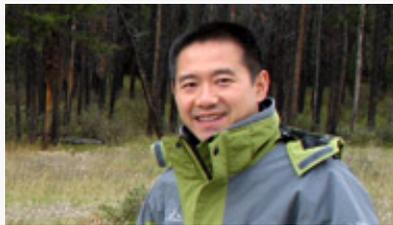
● 董俊 国家百千万人才
教育部新世纪优秀人才



● 周昌乐 福建省百千万人才



● 蔡志平 福建省百千万人才



● 王程 福建省新世纪优秀人才



● 吴云峰 福建省新世纪优秀人才



● 丁兴号 福建省新世纪优秀人才



● 黄春庆 福建省新世纪优秀人才



● 黄文财 福建省新世纪优秀人才



● 肖亮 福建省新世纪优秀人才



● 曾建平 福建省新世纪优秀人才



彭侠夫

教授、博士生导师、副院长

哈尔滨工程大学 博士（2001）

研究方向：控制理论及应用 运动体控制技术 自动化装置与系统

所属部门：自动化系

联系电话：+86-592-258-0005

电子邮件：xfpeng (AT) xmu.edu.cn

主讲课程：

控制系统设计

运载器运动与建模（研究生课）

现代伺服控制系统（研究生课）

指导研究生：

2011: 博士生：仲训晁；硕士生：任天辉，王铭林，谢思赞，董学仁

2010: 博士生：何栋伟；硕士生：陈骁龙，涂权招，张兴辉

2009: 博士生：周结华；硕士生：陈曦，鄢文进，徐金阳

2008: 硕士生：李当阳

2007: 博士生：付胜杰

2006: 博士生：陶丽丽

学术兼职：

厦门市自动化学会理事长， 2010-

福建省电源学会常务理事， 2008-

福建省自动化学会副理事长， 2007-

中国造船学会高级会员， 2007-

中国电子学会高级会员， 2001-

在研项目：

连续长滚筒式沥青搅拌关键设备开发及测试平台构建，福建省区域科技重大项目，2011-2014

高超声速飞行器再入姿态鲁棒控制方法研究，航天基金项目，2011-2012

卫星系统故障分析与专家系统，航天基金项目，2011-2013

代表性论文：

1. 刘丽桑, *彭侠夫, 2011. 二阶灰色神经网络在船舶横摇预报中的应用, 船舶力学, vol. 15, no. 5, 468-472.
2. Hongfei SUN, Xiafu PENG, 2011. On common solutions of Riccati inequalities, Journal of Control Theory and Applications, vol. 9, no. 2, 225-230.
3. 周结华, *彭侠夫, 2011. 基于灰色RBF-NN 的陀螺随机漂移误差建模, 华中科技大学学报(自然科学版), vol. 39, no. 2, 39-42.
4. 周结华, *彭侠夫, 2011. 六轴船舶模拟转台及其方位稳定跟踪模型, 船舶工程, vol. 33, no. 2, 53-57.
5. Ship rolling prediction based on gray RBF neural network, 3rd International Conference on Measuring Technology and Mechatronics Automation, ICMTMA 2011
6. Nonlinear time series prediction using high precision neural network, 3rd International Conference on Measuring Technology and Mechatronics Automation, ICMTMA 2011

7. 仲训昱, 彭侠夫, 2010. 基于环境建模与自适应窗口的机器人路径规划, 华中科技大学学报(自然科学版), vol. 38, no. 6, 107-111.
8. A PID neural network control for permanent magnet synchronous motor servo system, 5th International Conference on Computer Science and Education, ICCSE 2010
9. A novel PWM strategy for five-phase voltage source inverters, IEEE International Conference on Mechatronics and Automation, ICMA 2010
10. Grey BP neural network based on error grade iterative and its application, 2010 International Conference on Computer and Communication Technologies in Agriculture Engineering
11. New robust-adaptive algorithm for tracking control of robot manipulators, International Journal of Robotics and Automation, 2008. 2
12. New PID controllers for step response of robot manipulators with an uncertain Jacobian matrix. Proceedings of 2008 IEEE International Symposium on IT in Medicine and Education
13. Guaranteed robustness/ performance adaptive control with limited torque for robot manipulators, Mechatronics, 2008. 10
14. Robust Nonlinear PID Controllers for Anti-windup Design of Robot Manipulators with an Uncertain Jacobian Matrix, 自动化学报, 2008. 9
15. Robustness analysis for robust-adaptive output-feedback tracking control for robot manipulators, Proceedings of the 27th Chinese Control Conference, CCC 2008
16. H controller of nonlinear system basing on the lagrange interpolation polynomial, Proceedings of the 27th Chinese Control Conference, CCC 2008
17. A modified Direct Torque Control using Space Vector Modulation (DTC-SVM) for surface Permanent Magnet Synchronous Machine (PMSM) with modified 4-order sliding mode observer. Proceedings of the 2007 IEEE International Conference on Mechatronics and Automati
18. H infinity control of a class of non-affine nonlinear system, Proceedings of the 26th Chinese Control Conference, CCC 2007
19. Simulation of ship motion systems supported by virtual reality techniques, 2nd International Conference on Computer Science and Education.

语言