



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

王坚

上传时间: 2019-04-04 浏览次数: 4360

一、导师照片



二、基本信息

姓名: 王坚
职称: 副教授
职务: 副院长
所属学院: 自动化学院、杭电圣光机联合学院
导师类别: 硕士生导师
科研方向: 移动机器人导航、智能感知与控制
硕士招生学院: 自动化学院、杭电圣光机联合学院
联系方式: wangjian@hdu.edu.cn
0571-86915169

三、个人简述

王坚, 男, 1980年1月出生, 浙江慈溪人。2003年9月至2010年12月, 就读于俄罗斯圣彼得堡国立信息技术, 机械和光学大学 (ITMO UNIVERSITY, 简称“圣光机大学”) 计算技术教研室, 从事基于数字图像的版权保护, 信息安全研究。2006年7月, 获得计算机科学与技术专业工学硕士学位, 2011年2月获得信息保护方法与系统, 信息安全专业博士学位。2011年2月进入杭州电子科技大学自动化学院工作至今, 2014年9月受聘于俄罗斯圣光机大学计算机技术与控制学院担任科研副教授, 俄罗斯圣光机大学非线性自适应国际开放实验室研究员至今。2018年11月担任杭州电子科技大学圣光机联合学院副院长至今。目前主要从事智能感知与控制、移动机器人导航方面的科学研究工作。入校后以第一作者发表学术论文16篇 (SCI/EI), 主持国家级、省部级项目4项, 主持横向科研项目2项, 合作参与国家级、省部级项目6项。目前担任“信息物理系统感知与控制创新引智基地” (国家111基地) 副主任兼秘书长, 杭州电子科技大学青年博士联合会副会长。

四、代表性期刊论文

[1] Jian Wang, Jesus Mendoza-Avila, Denis Efimov*, Alexander Aleksandrov, Leonid Fridman. Conditions of self-oscillations in generalized Persidskii systems// IEEE Transactions on Automatic Control, 2022, 10.1109/TAC.2021.3066581 (accepted)

- [2] Jian Wang, Stanislav Aranovskiy, Emilia Fridman, Dmitry Sokolov, Denis Efimov*, Alexey Bobtsov. Robust adaptive stabilization by delay under state parametric uncertainty and measurement bias // IEEE Transactions on Automatic Control, 2021, Vol. 66, No. 11:5459-5466.
- [3] Stanislav Aranovskiy, Denis Efimov, Dmitry Sokolov, Jian Wang*, Igor Ryadchikov, Alexey Bobtsov. Switched Observer Design For a Class of Locally Unobservable Time-Varying Systems // Automatica, Volume 130, August 2021, 109715
- [4] Jian Wang, Denis Efimov *, Alexey Bobtsov. On robust parameter estimation in finite-time without persistence of excitation // IEEE Transactions on Automatic Control, 2020, Vol. 65, No. 4:1731-1738.
- [5] Jian Wang, Denis Efimov*, Stanislav Aranovskiy, Alexey Bobtsov. Fixed-time estimation of parameters for non-persistent excitation // European Journal of Control, 2020, Vol. 55 :24-32

五、代表性科研项目

- [1] 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, 2019C04018, 浙江省重点研发计划, 2019-2022, 在研, 参与;
- [2] 电动汽车用驱动电机控制系统关键技术的研发, 2017C31004, 浙江省科技计划项目-面上项目(公益性技术应用研究计划项目), 2017/01-2019/12, 结题, 主持;
- [3] 未知环境下的自主移动机器人路径跟踪控制和自主导航问题研究, 61611530709, 国家自然科学基金国际(地区)合作与交流项目, 2017-2019, 结题, 主持;
- [4] 野外搜救机器人的环境认知与导航控制技术的研发, 浙人社发【2014】115号, 留学归国人员科技择优资助项目, 2014-2016, 结题, 主持;
- [5] 面向气味源定位问题的多机器人决策-控制系统分析与设计, LQ13F030014, 浙江省自然科学基金, 2013-2015, 结题, 主持;

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

