



站内搜索

jn 网页 jn 教师

搜索

您的位置: [首页](#) → [教师信息](#)

韩建达, 博士, 研究员, 博士生导师, 作为访问学者, 1998-1999在香港城市大学, 2001 ~ 2002在美国密西根州立大学, 2002-2003在美国康耐尔大学从事研究工作。多年来一直工作于机器人系统、控制领域。作为课题负责人完成863课题4项, 其它基金课题2项; 作为主要合作者, 参与美国DARPA项目2项, 香港工业基金课题1项。发表学术论文30余篇, 被EI收录17篇。目前的主要研究方向: 1) 面向机电系统的鲁棒控制方法, 特别是加速度反馈在鲁棒控制中的应用; 2) 自主控制方法, 包括系统状态/参数估计, 主动模型, 故障检测及混合控制; 3) 自主规划方法, 特别是基于进化算法及势场函数相结合的多自主体规划; 4) 智能发育/智能控制方法, 主要包括知识/经验的获取(training & learning), 在控制系统中的存在/表达/更新机制, 以及检索(retrieve) 方法; 5) 微驱动、传感体化(MEMS) 等。Email: jdhan@sia.cn; Tel: 86-24-23970059。

[\[关闭窗口\]](#)