

基本信息

教育背景

研究领域

工作经历

获奖情况

学术兼职

代表论著

发明专利

## 基本信息

姓名：王飞跃  
 职称：研究员、博士生导师  
 联系电话：010-82614437  
 电子邮件：feiyue.wang@ia.ac.cn  
 联系地址：北京市海淀区中关村东路95号  
 邮政编码：100190


[个人页](#)

## 教育背景

- 1986年-1990年，美国伦塞利尔理工学院(RPI)，计算机与系统工程，获博士学位
- 1982年-1984年，浙江大学，力学系，获工学硕士学位
- 1978年-1982年，山东化工学院(现为青岛科技大学)，化机系，获工学学士学位

## 研究方向

- 复杂系统、智能控制、社会计算、平行管理

## 工作经历

- 1984-1986年，浙江大学力学系任教师
- 1987-1990年，NASA/RPI空间探索智能机器人系统中心(CIRSSE)任研究助理、助研究员
- 1988-1989年，美国纽约州制造与生产力转移中心任研究助理
- 1990-2009年，美国亚利桑那大学任助理教授、副教授、教授
- 1999-2002年，中国科学院自动化研究所智能控制与系统工程中心任主任
- 2002-2011年，中国科学院复杂系统与智能科学重点实验室任主任
- 2006-2010年，中国科学院自动化研究所任副所长
- 2011-今，中国科学院自动化研究所复杂系统管理与控制国家重点实验室任主任

## 获奖情况

- 2003-今，Fellow IEEE (2003)，INCOSE (2005)，IFAC (2007)，AAAS (2007)，ASME (2007)
- 2004年、2006年，中国科学院优秀研究生导师奖，中国科学院优秀研究生指导教师奖
- 2012年，美国机械工程师学会机电嵌入式系统及应用(ASME MESA)杰出成就奖
- 2011年，IEEE智能交通系统杰出研究奖，中国自动化学会技术发明一等奖
- 2010年，IEEE智能交通系统团队领先奖
- 2009年，IEEE智能交通系统杰出应用奖
- 2007年，国家自然科学基金二等奖(唯一完成人)和国际计算机协会(ACM)杰出科学家奖
- 2002年，IEEE SMC 2002 Franklin Taylor最佳论文奖
- 2001年，国家杰出青年基金、广东省科学技术奖二等奖
- 1996年，美国Caterpillar技术发明奖

## 学术兼职

- 2008-今，中国自动化学会副理事长兼秘书长
- 2007-今，中国科学院学位委员会委员，中国科学院计算机与控制学科群学位委员会主席
- 2005-2008年，IEEE智能交通系统学会(IEEE Intelligent Transportation Systems Society)主席
- 2006-2008年，北美竺可桢教育基金会会长、中国管理现代化研究会系统管理与复杂性科学专业委员会主任、国际自动控制联合会(IFAC)经济和商业系统委员会主席

- ▣ 2005年, 旅美科协主席
- ▣ 2009-今, IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, 主编
- ▣ 2009-2012年, IEEE Intelligent Systems, 主编
- ▣ 2011-今, 《自动化学报》主编

## 代表论著

- [1] F. Y. Wang and G. N. Saridis, "A coordination theory for intelligent machines," *The IFAC Journal Automatica*, vol. 26, no. 5, pp. 833-844, 1990.
- [2] F. Y. Wang and N. S. George, "Task translation and integration specification in intelligent machines," *IEEE Transactions on Robotics and Automation*, 1993,9(3), 257-271, and 1994,10(1), 81.
- [3] F. Y. Wang, K. J. Kyriakopoulos, A. Tsolkas, and G. N. Saridis, "A petri-net coordination model for an intelligent mobile robot," *IEEE Transaction on Systems, Man and Cybernetics*, vol. 21, no. 4, pp. 777-789, 1991.
- [4] F. Y. Wang, "Two-dimensional theories deduced from three-dimensional theory for a transversely isotropic Body—I. plate problems; Body—II. plane problems," *International Journal of Solids and Structures*, 1990, 26(4), 455-470; 1991, 28(2), 161-177.
- [5] W. Zhu and F. Y. Wang, "Reduction and axiomization of covering generalized rough sets," *Information Sciences*, vol. 152, pp. 217-230, 2003.
- [6] 王飞跃. 平行系统方法与复杂系统的管理和控制. *控制与决策*, 2004, 19(5), 485-489.
- [7] F. Y. Wang, "Parallel control and management for intelligent transportation systems: concepts, architectures, and applications," *IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems*, vol. 11, no. 3, pp. 630-638, 2010.
- [8] F. Y. Wang, N. Jin, D. R. Liu, and Q. L. Wei, "Adaptive dynamic programming for finite-horizon optimal control of discrete-time nonlinear systems with  $\epsilon$ -error bound," *IEEE Transactions on Neural Networks*, vol. 22, no. 1, pp. 24-36, 2011.
- [9] F. Y. Wang, M. K. Carley, D. Zeng, and W. Mao, "Social computing: from social informatics to social intelligence," *IEEE Intelligent Systems*, vol. 22, no. 2, pp. 79-83, 2007.
- [10] 王飞跃, 李晓晨, 毛文吉, 王涛. *社会计算的基本方法与应用*. 浙江大学出版社, 杭州, 2012.

## 发明专利

- ▶ 一种路口机控制方法及装置
- ▶ 一种交通信号控制器的故障诊断系统及方法
- ▶ 一种交通信号控制器的远程故障检测方法及系统
- ▶ 视频系统参数动态标定方法及系统
- ▶ 一种电子警察的控制方法
- ▶ 一种交通信息采集装置及方法
- ▶ 一种车载嵌入式系统
- ▶ 家庭与汽车电子互动系统及互动方法
- ▶ 汽车行驶安全监控系统及监控方法
- ▶ 一种可变限速的车辆超速违章记录系统和方法

打印本页

关闭本页