



特种车辆研究所

正高级职称 (按拼音排序)

副高级职称 (按拼音排序)

中级及其他教工人员 (按拼音排序)

您目前的位置: [首页](#)» [教工队伍](#)» [车辆工程系](#)» [特种车辆研究所](#)» [副高级职称 \(按拼音排序\)](#)

倪俊

发布日期: 2019-07-04 阅读次数: 4789

| | | | |
|------|-------------------|----|--|
| 姓名 | 倪俊 | |  |
| 职称 | 预聘助理教授 | 硕导 | |
| 学院专业 | 车辆工程 | | |
| 办公地址 | 北京理工大学9号楼 | | |
| 邮编 | 100081 | | |
| 办公电话 | 15311217670 | | |
| 邮件 | nijun_bit@163.com | | |
| 个人简介 | | | |

个人简介

学习工作经历:

2009.09-2013.06,北京理工大学 车辆工程 本科

2013.09-2019.03, 北京理工大学 机械工程 硕博连读

2016.11-2017.05, 美国加州大学伯克利分校 联合培养博士

2019.03-至今, 北京理工大学 机械与车辆学院 预聘助理教授/特别副研究员

研究方向:

无人车理论与技术, 无人车智能决策, 无人车动力学控制, 云端大脑无人车集群控制, 无人车群体协同控制等。

入选人才计划:

中国科协青年人才托举工程

中国汽车工程学会青年人才托举工程

博士后创新人才支持计划

代表性论文及研究项目

代表性科研项目:

中央军委科技委基础加强项目 (国防973): 野战环境下随控布局XXX, 在研, 参与。

中央军委科技委预研项目: XXX地面航母无人车, 在研, 参与。

国家自然科学基金重点项目: 轮毂/轮边电驱车辆底盘构型生成及车辆动力学行为协调控制研究, 在研, 参与。

国家自然科学基金青年项目: 面向复杂场景的AWID/AWIS无人车动力学智能集成控制方法研究, 在研, 主持。

中国科协青年人才托举工程项目, 人才计划项目, 在研, 主持。

中国汽车工程学会青年人才托举工程项目, 人才计划项目, 在研, 主持。

博士后创新人才支持计划项目, 人才计划项目, 在研, 主持。

比亚迪、北汽、华为、中汽研等企业横向项目多项, 在研, 主持。

代表性专著:

- [1] J. Ni, J. Hu, C. Xiang. Design and Advanced Robust Chassis Dynamics Control for X-by-wire Unmanned Ground Vehicle[M]. Morgan & Claypool. 2018. (专著)
- [2] J. Hu, J. Ni, Z. Peng. Modeling, Dynamics and Control of Electrified Vehicles (Chapter 4)[M]. Elsevier. 2017. (专著章节)

代表性论文:

- [1] J. Ni, J. Hu, C. Xiang. An AWID and AWIS X-by-wire UGV: Design and Hierarchical Chassis Dynamics Control[J]. IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, 2019, 20(2): 654-666. (SCI期刊, JCR1区, IF=5.744)
- [2] J. Ni, J. Hu, C. Xiang. Envelope Control for Four-Wheel Independently Actuated Autonomous Ground Vehicle through AFS/DYC Integrated Control[J]. IEEE Transactions on Vehicular Technology, 2017, 66(11): 9712-9726. (SCI期刊, JCR1区, IF=5.339)
- [3] J. Ni, J. Hu, C. Xiang. Robust Path Following Control at Driving/Handling Limits of an Autonomous Electric Racecar[J]. IEEE Transactions on Vehicular Technology, 2019, 68(6): 5518-5526. (SCI期刊, JCR1区, IF=5.339)
- [4] J. Ni, J. Hu, C. Xiang. Control-configured-vehicle Design and Implementation on an X-by-wire Electric Vehicle[J]. IEEE Transactions on Vehicular Technology, 2018, 67(5): 3755-3766. (SCI期刊, JCR1区, IF=5.339)
- [5] J. Ni, J. Hu. Dynamics Control of Autonomous Vehicle at Driving Limits and Experiment on an Autonomous Formula Racing Car[J]. Mechanical Systems and Signal Processing, 2017, 90: 154-174. (SCI期刊, JCR1区, IF=5.005)
- [6] J. Ni, W. Wang, J. Hu, et al. Relaxed Static Stability for Four-wheel Independently Actuated Ground Vehicle[J]. Mechanical Systems and Signal Processing, 2019, 127: 35-49. (SCI期刊, JCR1区, IF=5.005)
- [7] J. Ni, J. Hu, C. Xiang. Robust Control in Diagonal Move Steer Mode and Experiment on an X-by-wire UGV[J]. IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, vol. 24, no. 2, pp. 572-584, 2019. (SCI期刊, JCR1区, IF=4.943)
- [8] J. Ni, J. Hu, C. Xiang. Relaxed Static Stability based on Tyre Cornering Stiffness Estimation for All-wheel-drive Electric Vehicle[J]. Control Engineering Practice, 2017, 64: 102-110. (SCI期刊, JCR2区, IF=3.232)
- [9] J. Ni, J. Hu. Handling Performance Control for Hybrid 8-Wheel-Drive Vehicle and Simulation Verification[J]. Vehicle System Dynamics, 2016, 54(8): 1098-1119. (SCI期刊, JCR2区, IF=2.613)
- [10] N. Zhang, J. Ni, J. Hu. Robust H-infinity State Feedback Control for Handling Stability of Intelligent Vehicles on a Novel All-wheel Independent Steering Mode. IET Intelligent Transport Systems, 2019, DOI: [10.1049/iet-its.2018.5078](https://doi.org/10.1049/iet-its.2018.5078). (SCI期刊, IF=2.05)
- [11] J. Ni, J. Hu, X. Li. Dynamic Modeling, Validation and Handling Performance Analysis of a Skid Steered Vehicle[J]. Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part D: Journal of Automobile Engineering, 2016, 230(4):514-526. (SCI期刊, IF=1.275)
- [12] J. Ni, J. Hu. Dynamic Modeling and Experimental Validation of a Skid Steered Vehicle in the Pivotal Steer Condition[J]. Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part D: Journal of Automobile Engineering, 2017, 231(2):225-240. (SCI期刊, IF=1.275)

代表性专利:

- [1] 一种纯电动无人车的紧急制动电路系统.中国专利.专利号: 201810451154.0.(已授权)
- [2] 一种独立拼接的无人车底盘模块.中国专利.专利号: 201810745847.0.(已授权)
- [3] 一种无人车辆极限动力学轨迹跟踪控制系统.中国专利.专利号: 201710146567.3. (已授权)
- [4] 一种用于多轴分布式机电驱动车辆的牵引力控制系统.中国专利.专利号: 201610005801.6.(已授权)
- [5] 一种用于多轴分布式机电驱动车辆的操纵稳定性控制系统.中国专利.专利号: 201510115637.X.(已授权)
- [6] 用于多轴分布式机电驱动车辆的动力学稳定性控制系统.中国专利.专利号: 201610006961.2.(已授权)
- [7] 一种动力传动一体化电动轮.中国专利.专利号: 201710284972.1. (已授权)
- [8] 基于低线束雷达的低矮障碍物的优化检测方法及装置.中国专利.申请号:201810451069.4.(已受理,未授权)
- [9] 一种可切换驾驶模式的无人驾驶车辆用制动系统.中国专利.申请号:201810451089.1.(已受理,未授权)
- [10] 一种独立驱动的全轮转向电动化无人车辆底盘.中国专利.申请号: 201810746500.8.(已受理,未授权)
- [11] 一种无人车与机器人协同工作系统.中国专利.申请号: 201811125021.0.(已受理,未授权)

- [12] 一种无人车与无人机协同工作系统.中国专利.申请号: 201811126333.3.(已受理,未授权)
- [13] 一种无人车辆线控制动系统.中国专利.申请号: 201811311287.4.(已受理,未授权)
- [14] 一种无人车辆独立转向装置.中国专利.申请号: 201811311293.X.(已受理,未授权)
- [15] 一种由轮毂电机驱动的全轮转向无人平台.中国专利.申请号: 201710302649.2.(已受理,未授权)
- [16] 一种便携式无人车地面控制终端.中国专利.申请号: 201710317409.X.(已受理,未授权)

成果及荣誉

获得省部级及以上奖励或荣誉:

- 2013中国青少年科技创新奖(团中央等)
- 2016中国科协青年人才托举工程(中国科协)
- 2018中国“互联网+”大学生创新创业大赛总冠军(教育部等)
- 2019全国博士后创新人才支持计划(人社部等)
- 2016中国科协信息科技学会联合体青年人才托举工程(中国科协)
- 2016中国汽车工程学会青年人才托举工程(中国汽车工程学会)
- 2018“创青春”全国大学生创新创业大赛(团中央等)
- 2017北京青年五四奖章(北京团市委等)
- 2015-2018国家奖学金(教育部)
- 2016-2018工信部创新创业奖学金(工信部)
- 2017-2018中国大学生方程式汽车大赛总冠军等(中国汽车工程学会)

社会职务

社会兼职:

- 中国汽车工程学会青年工作委员会秘书长
- 中国汽车工程学会年会科技委委员
- 中国自动化学会平行智能委员会副秘书长
- 中国自动化学会混合智能专业委员会委员
- 中国大学生无人驾驶方程式大赛规则委员会秘书长
- 《Proceedings of Institution of Mechanical Engineering, part D: Journal of Automobile Engineering》SCI期刊客座主编
- 世界机器人大会无人系统专家组专家
- IEEE Transactions on Vehicular Technology等10余个SCI期刊审稿专家
- 中国汽车工程学会年会、国际智能网联汽车技术年会、IEEE Intelligent Vehicle Symposium等5个国际国内学术会议分论坛主席

[学校主页](#)

[友情链接](#)

[院内公文](#)

北京理工大学机械与车辆学院版权所有 地址: 北京海淀区中关村南大街5号 邮编: 100081

京ICP备 10019879号 京公安局备110402430044号