



[首页](#) | 
 [学院概况](#) | 
 [师资队伍](#) | 
 [实验室与团队](#) | 
 [党建工作](#) | 
 [学生园地](#) | 
 [创新创业](#) | 
 [服务指南](#)
2021年5月29日 星期六

通知公告

当前位置： [首页](#)>>[师资队伍](#)>>[自动化与电气工程系](#)>>正文

- [控制工程学院2020级大类招生本科生...](#) 2021/01/07
- [诚邀海内外优秀人才参加东北大学国...](#) 2020/11/02
- [2020年河北省高校制图与构型能力大...](#) 2020/10/07
- [电子设计创新实验班招新通知](#) 2020/09/23
- [第七届全国大学生工程训练综合能力...](#) 2020/09/22

段洪君

2018-03-21 19:34 审核人:

段洪君，男，生于1971年5月，副教授，硕士生导师。邮箱：dhjday@126.com

教育经历:

- 1989.09-1993.07 吉林化工学院
- 2000.09-2002.06 吉林大学
- 2005.02-2007.12 哈尔滨工业大学

工作经历:

站内搜索

站内搜索:

搜索

1993.07-2005.01 吉林化工学院

2008.03-现在 东北大学秦皇岛分校

主要研究方向:

复杂系统建模、优化及控制、飞行器智能控制

主要研究成果:

1. Hongjun Duan, Zhenhe Ma, Shurong Zhu, Yong Shao. Modeling method of polysaccharide precipitation of Traditional Chinese medicine injection, The 7th International Conference on Awareness Science and Technology, 2015.09.

2. Hongjun Duan, Zhenhe Ma, Shurong Zhu. Variable Structure Control of Polysaccharide Precipitation in Chinese Medicine Solution Based on Recurrent CMAC, 2015 7th International Conference on Intelligent Human-Machine Systems and Cybernetics, 2015.08.

3. Hongjun Duan, Qingwei Li. Integral feedback compensation control of Chinese medicine sugar precipitation, Proceeding of the 11th World Congress on Intelligent Control and Automation, 2014.06.

4. Hongjun Duan, Qingwei Li. Modeling and control of a sugars precipitation process for Chinese medicine mixed solution, 2013 IEEE International Conference on Granular Computing, 2013.12.

5. Hongjun Duan, Fengwen Wang, Silong Peng. Precipitation Control for Mixed Solution Based on Fuzzy Adaptive Robust Algorithm, Communications in Computer and Information Science, 2012.07.

6. Hongjun Duan, Fengwen Wang, Silong Peng, Qingwei Li. Study on Co-precipitation Control for Complex Mixed solution, Lecture Notes in Computer Science, 2012.07.
7. 段洪君, 李志刚, 李清伟. 扑翼式飞行机器人飞行姿态控制模型研究, 东北大学学报, 2011.06.
8. 段洪君, 王凤文, 史小平. 飞行机器人递归小脑神经网络模型分解控制, 电机与控制学报, 2011.01.
9. 段洪君, 史小平. 基于模糊自适应的微型飞行器姿态控制, 系统工程与电子技术, 2009.10.
10. 段洪君, 史小平. 基于滑模自适应的飞行器鲁棒姿态控制, 兵工学报, 2009.07.
11. 段洪君, 史小平. 扑翼微型飞行器飞行姿态模型研究, 航空动力学报, 2007.08.
12. 段洪君, 史小平. 基于反馈补偿的扑翼微型飞行器姿态跟踪控制, 哈尔滨工程大学学报, 2007.02.

获奖及荣誉称号:

2014年秦皇岛市“三育人”先进个人;

2014年东北大学秦皇岛分校本科毕业设计(论文)优秀指导教师;

2013年指导第八届全国大学生“飞思卡尔”杯智能汽车竞赛获得华北赛区电磁组一等奖;

2013年东北大学秦皇岛分校大学生科技竞赛优秀指导教师;

2012年东北大学秦皇岛分校优秀教师。

教授课程及著作:

研究生课程: 智能控制理论及应用;

本科生课程：自动控制原理、机械控制工程、控制工程基础、最优控制与智能控制基础

专著：微型飞行器建模与控制



【关闭窗口】



东北大学秦皇岛分校控制工程学院 地址：河北省秦皇岛市经济技术开发区泰山路143号

学院办公室/学生工作办公室：0335-8052425 邮编：066004

教学办公室/科研办公室：0335-8052421