北京信息科技大学硕士研究生导师简介

付兴建 中共党员 自动化学院	性 别专业技术职务	男 教授	出生年月	1974, 10	in the second se							
	专业技术职务	教授	行政职务	亥								
自动化学院		教授 行政职务 系党支部书记			A Parison							
	办公电话	01082426924 个人邮箱 fuxingjian@sina		fuxingjian@sina.com								
2013	任博导时间		最后学历/学位	研究生/博士								
1	空制科学与工程	Ē	主要研究方向		非线性系统控制与鲁棒容错控制 体控制(飞行器控制等)							
国外工作/学习经历(含性 质、国别、时间段)												
自何年月	至何年月	就学或工作单位(填至专业或系部)										
1994, 9	1998, 7	曲阜师范大学 物理工程学院 应用电子技术(学士)										
1998, 9	2001, 7	7 辽宁石油化工大学 信息工程学院 控制理论与控制工程(硕士)										
2001, 9	2005, 3	北京科技大学 信息工程学院 控制理论与控制工程(博士)										
2005, 4	今 北京信息科技大学 自动化学院 任教											
2012, 9	2013, 7	北京交通大学 电子信息工程学院 控制理论与控制工程(研修)										
2016, 9	2017, 7	北京大学 工学院 力学与控制系统(访问学者)										
植保无人机智能避障系统设计开发,企业委托横向项目,主持人 植保无人机飞行速度与喷洒系统关系建模与优化控制,企业委托横向项目,主持人 电力巡检无人机鲁棒滤波与姿态容错机制,校重点研究培育项目,主持人												
[1] Consistent Control for Second Order Multi-UAV System Based on Event-Triggered Mechanism. UPB Scientific Bulletin, Series D Mechanical Engineering, 2023, 85(4):43-60 (EI),第1作者 [2] Robust Adaptive Sliding Mode Control Based on Iterative Learning for Quadrotor UAV. IETE Journal of Research. 2023, 69(8):5484-5496(SCI/EI),第1作者 [3] Robust adaptive fault tolerant control based on GBF-CMAC neural network for low-altitude UAV. International Journal of Robotics and Automation, 2023, 38(4):267-276 (SCI/EI),第1作者 [4] Zero-Sum Game Optimal Control for the Nonlinear Switched Systems Based on Heuristic Dynamic Programming. Optimal Control Applications & Methods. 2023, 44(5): 2821-2837 (SCI/EI),第1作者 [5] Iterative Learning Control for UAVs Formation Based on Point-to-point Trajectory Update Tracking. Mathematics and Computers in Simulation. 2023,209,1-15(SCI/EI),第1作者 [6]仿雁群行为的领航-跟随无人机编队控制. 控制工程,2023,30(1):113-118 (核心期刊),第1作者 [7] Iterative Learning Fault-tolerant Control for the Networked Control Systems with Initial State Disturbance. BULLETIN OF THE POLISH ACADEMY OF SCIENCES:TECHNICAL SCIENCES, 2022,70(3):e140934(SCI),第1作者 [8] Fault-tolerant Tracking Control for Nonlinear NCSs with Time-delay and Data Loss Failure in												
	经历(含性可段) 自何年月 1994, 9 1998, 9 2001, 9 2005, 4 2012, 9 2016, 9 植保无人机 植保无人机 电力巡检无 1] Consistent UPB Scient 2] Robust Ad Journal of H 3] Robust ad Internationa (4) Zero-Sum Dynamic H (SCI/EI), 5] Iterative Tracking, M 6]仿雁群行之	经历(含性 可段) 自何年月 至何年月 1994,9 1998,7 1998,9 2001,7 2001,9 2005,3 2005,4 今 2012,9 2013,7 2016,9 2017,7 植保无人机智能避障系统证植保无人机飞行速度与喷流电力巡检无人机鲁棒滤波型。 1] Consistent Control for SetupB Scientific Bulletin, Setup	经历(含性 司段) 自何年月 至何年月 1994,9 1998,7 曲阜师范大 1998,9 2001,7 辽宁石油化 2001,9 2005,3 北京科技大 2005,4 今 北京信息科 2012,9 2013,7 北京交通大 2016,9 2017,7 北京大学 コ 植保无人机智能避障系统设计开发,企 植保无人机飞行速度与喷洒系统关系建 电力巡检无人机鲁棒滤波与姿态容错机 1] Consistent Control for Second Order M UPB Scientific Bulletin, Series D Mechan 2] Robust Adaptive Sliding Mode Control Journal of Research. 2023, 69(8):5484-54 3] Robust adaptive fault tolerant control base International Journal of Robotics and Aut 4] Zero-Sum Game Optimal Control Opynamic Programming. Optimal Control (SCI/EI),第1作者 5] Iterative Learning Control for UAVs Tracking. Mathematics and Computers in 6]仿雁群行为的领航-跟随无人机编队控 7] Iterative Learning Fault-tolerant Control	经历(含性 司段) 自何年月 至何年月 就学或工作单 1994,9 1998,7 曲阜师范大学 物理工程学 1998,9 2001,7 辽宁石油化工大学 信息工程学 2001,9 2005,3 北京科技大学 信息工程学 2005,4 今 北京信息科技大学 自动化学 2012,9 2013,7 北京交通大学 电子信息工产 2016,9 2017,7 北京大学 工学院 力学与招 植保无人机智能避障系统设计开发,企业委托横向项目 植保无人机飞行速度与喷洒系统关系建模与优化控制,电力巡检无人机鲁棒滤波与姿态容错机制,校重点研算 1] Consistent Control for Second Order Multi-UAV Systen UPB Scientific Bulletin, Series D Mechanical Engineering 2] Robust Adaptive Sliding Mode Control Based on Iterat Journal of Research. 2023, 69(8):5484-5496(SCI/EI),第 3] Robust adaptive fault tolerant control based on GBF-CM International Journal of Robotics and Automation, 2023, 3 4] Zero-Sum Game Optimal Control for the Nonlinear Dynamic Programming. Optimal Control Applications (SCI/EI),第1作者 5] Iterative Learning Control for UAVs Formation Bas Tracking. Mathematics and Computers in Simulation. 202 6]仿雁群行为的领航-跟随无人机编队控制. 控制工程, 2	经历(含性 可改) 自何年月 至何年月 就学或工作单位(填至专业或系部) 1994,9 1998,7 曲阜师范大学 物理工程学院 应用电子技术(学士 1998,9 2001,7 辽宁石油化工大学 信息工程学院 控制理论与控制工程 2001,9 2005,3 北京科技大学 信息工程学院 控制理论与控制工程 2005,4 今 北京信息科技大学 自动化学院 任教 2012,9 2013,7 北京交通大学 电子信息工程学院 控制理论与控制 2016,9 2017,7 北京大学 工学院 力学与控制系统(访问学者) 植保无人机智能避障系统设计开发,企业委托横向项目,主持人 植保无人机飞行速度与喷洒系统关系建模与优化控制,企业委托横向项目,主 电力巡检无人机鲁棒滤波与姿态容错机制,校重点研究培育项目,主持人 1] Consistent Control for Second Order Multi-UAV System Based on Event-Trigg UPB Scientific Bulletin, Series D Mechanical Engineering, 2023, 85(4):43-60 (EL) 2] Robust Adaptive Sliding Mode Control Based on Iterative Learning for Quadra Journal of Research. 2023, 69(8):5484-5496(SCI/EI),第1作者 3] Robust adaptive fault tolerant control based on GBF-CMAC neural network for International Journal of Robotics and Automation, 2023, 38(4):267-276 (SCI/EI), 4] Zero-Sum Game Optimal Control for the Nonlinear Switched Systems Based Optimal Control for the Nonlinear Switched Systems Based on Programming. Optimal Control Applications & Methods. 2023, 4 (SCI/EI),第1作者 5] Iterative Learning Control for UAVs Formation Based on Point-to-point Taracking. Mathematics and Computers in Simulation. 2023,209,1-15(SCI/EI),第6]仿雁群行为的领航-跟随无人机编队控制,控制工程,2023,30(1):113-118 (核元7] Iterative Learning Fault-tolerant Control for the Networked Control Systems							

	Dual-channel	Base	on	Iterative	Learning.	Control	Engineering	and	Applied		
	Informatics,2022,24(1):26-36 (SCI),第1作者										
[9] Robust Fault Estimation and Fault-tolerant Control for Nonlinear Markov Jump Systems with											
Time-delays. Automatika. 2021,61(1):21-31(SCI),第1作者											
[10] 一种刚性多旋翼飞行器合并系统,发明专利ZL 201710478299.5, 2020,第4作者											
其他主要研究 领域	多智能体协同挖	[制									