北京信息科技大学硕士研究生导师简介

导师姓名	付兴建	性 别	男	出生年月	1974，10	
政治面貌	中共党员	专业技术职务	教授	行政职务	系党支部书记	
所属学院	自动化学院	办公电话	01082426924	个人邮箱	fuxingjian@sina.com	
任硕导时间	2013	任博导时间		最后学历/学位	研究生/博士	
所属学科	控制科学与工程			主要研究方向	复杂非线性系统控制与鲁棒容错控制 运动体控制（飞行器控制等）	
国外工作/学习经历（含性质、国别、时间段）						

个人简历（从大学开始填起）	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(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)

目前承担科研课题（**限填 5 项**，含项目名称、来源，本人排序）	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
近五年主要学术成果（**限填 10 项**，包括代表性的论文、专著、专利、科技奖励等，均标注排序）	[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

	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	多智能体协同控制