

全驱系统理论方向博士论文

一、已通过答辩的全驱系统理论方向的博士论文

序号	姓名	博士论文题目	学校	导师
1.	蔡 苗	高阶全驱系统的容错控制研究	清华大学	周东华
2.	郑 玥	预设性能下的列车编队运行全驱控制方法	北京交通大学	董海荣
3.	刘寅东	二阶伪线性系统的参数化控制方法研究	沈阳工业大学	王丽梅
4.	宁鹏举	不确定非线性系统自适应预设时间控制	燕山大学	华长春
5.	孟 蕊	下三角非线性随机系统预设约束控制	燕山大学	华长春
6.	赵 琴	具有惯性参数辨识的组合体航天器位姿联合控制	哈尔滨工业大学	段广仁
7.	田广泰	不确定二阶系统的鲁棒模型参考跟踪及其应用	哈尔滨工业大学	段广仁
8.	刘卫振	不确定高阶严反馈系统的指令滤波反步法控制设计	哈尔滨工业大学	段广仁
9.	高亚军	几类不确定高阶系统的控制方法研究	哈尔滨工业大学	段广仁
10.	王秀博	非线性全驱系统的预测控制及应用	哈尔滨工业大学	段广仁
11.	崔凯鑫	基于离散全驱系统方法的一类组合航天器的位姿控制	哈尔滨工业大学	段广仁
12.	赵天一	基于状态观测器的控制系统参数化设计及其应用	哈尔滨工业大学	段广仁
13.	杨义鹏	面向空中操作的过驱动矢量旋翼飞行系统建模与控制	哈尔滨工业大学	高会军
14.	张大蔚	网络化高阶全驱多智能体系统的预测协同控制	哈尔滨工业大学	刘国平
15.	段广全	基于全驱系统方法的组合航天器位姿控制	哈尔滨工业大学	刘国平
16.	范睿超	空间非合作目标捕获任务的位姿规划与控制方法	哈尔滨工业大学	刘 明
17.	张高望	带有旋扫成像载荷的航天器姿态控制方法研究	哈尔滨工业大学	刘 明 王 峰
18.	田聪聪	有向图下不确定多智能体系统的分布式一致性与博弈	哈尔滨工业大学 (深圳)	梅 杰
19.	黄 奕	新能源发电系统的网络化预测控制与优化研究	武汉大学	刘国平
20.	胡利耀	不确定全驱系统的鲁棒自适应	哈尔滨工业大学	段广仁

		应保性能控制		
21.	刘雪庆	随机全驱系统的容错控制研究	清华大学	周东华
22.	朱令臣	下三角结构关联时滞非线性系统的性能约束控制	燕山大学	张柳柳

二、当前在研的全驱系统理论方向的博士论文

序号	姓名	博士论文题目	学校	导师
1.	龚梦彤	不确定高阶亚全驱系统的容错控制研究	清华大学	周东华
2.	章招铭	基于全驱系统方法的方位角观测编队控制	上海交通大学	杨紫雯
3.	莫智斌	基于全驱系统方法的多机器人协同控制理论与应用	中山大学	刘万泉
4.	李元恩	基于全驱系统方法的非线性脉冲系统控制	中山大学	刘万泉
5.	赵玉卓	基于全驱系统理论的热声耦合系统自适应主动控制方法研究	东北大学	马 丹
6.	高 阳	基于全驱系统方法的欠驱动起重机防摇摆控制研究	东南大学	郭 雷 武玉强
7.	黄勤博	基于全驱系统方法的脉冲系统分析与控制	同济大学	孙继涛
8.	刘泉志	基于观测器的挠性航天器姿态控制方法研究	吉林大学	张 刘
9.	马永浩	基于全驱系统方法的异构多智能体系统协同容错控制	南京航空航天大学	姜 斌
10.	刘清怡	非线性物理和网络互联系统的容错控制及优化研究	南京航空航天大学	张 柯
11.	孟 波	非线性无人机编队自适应容错控制及最优任务分配	南京航空航天大学	张 柯
12.	杨蕴思	有限域线性动态控制系统的高阶全驱系统方法	山东大学	冯俊娥
13.	于 淼	有限域非线性动态系统的高阶全驱系统方法	山东大学	冯俊娥
14.	吴晨彬	基于全驱系统理论的无人集群体系决策控制一体化方法研究	中国地质大学(武汉)	葛明峰
15.	陈 谦	基于分层强化学习的不确定无人集群系统全驱优化调控方法研究	中国地质大学(武汉)	葛明峰
16.	李一凡	基于全驱系统方法的混杂智能无人系统协同与博弈策略研究	中国地质大学(武汉)	葛明峰
17.	高嘉伟	高动态对抗环境下多机器人系统的全驱控制与自主决策方法研究	中国地质大学(武汉)	葛明峰
18.	王 坦	基于全驱系统方法的互联非	南方科技大学	段广仁

		线性系统控制研究		
19.	任炜杰	基于全驱系统方法的主动故障诊断与容错控制	南方科技大学	段广仁
20.	王京旭	非线性系统的全驱预测控制方法与应用	南方科技大学	刘国平
21.	张 恒	基于深度强化学习的起重系统全驱控制方法研究	燕山大学	丁伟利
22.	周晓双	基于全驱系理论一类欠驱非线性系统的滑模控制	燕山大学	杨亚娜
23.	崔海龙	基于全驱系统方法的多智能体事件触发控制	燕山大学	赵广磊
24.	姜慧欣	基于全驱系统理论的遥操作机器人系统的控制	燕山大学	杨亚娜
25.	周家峰	具有输出约束和输入时滞的液压伺服机器人高性能控制	燕山大学	华长春
26.	庞可立	面向参数不确定全驱系统的有限/固定时间复合学习控制研究	燕山大学	华长春
27.	冯帅刚	全驱非线性时滞多智能体系统一致性控制研究	燕山大学	李亚峰
28.	潘文龙	基于全驱系统理论的不确定非线性系统切换控制	燕山大学	华长春
29.	张 波	未知参数下的机器人自适应全驱控制研究与应用	燕山大学	段广仁
30.	肖永强	基于全驱系统方法的高阶严反馈系统自适应控制研究	火箭军工程大学/ 哈尔滨工业大学	蔡光斌 段广仁
31.	蒋 宏	基于观测器的全驱系统控制器设计	哈尔滨工业大学	段广仁
32.	李顺利	全驱系统的输出反馈可稳性及其性能极限研究	哈尔滨工业大学	段广仁
33.	曹世达	基于全驱系统方法的不全信息包围控制	哈尔滨工业大学	段广仁
34.	张仕钰	不确定高阶全驱系统的鲁棒控制设计	哈尔滨工业大学	段广仁
35.	陈志俊	基于全驱系统方法的自适应鲁棒轨迹跟踪控制及应用	哈尔滨工业大学	段广仁
36.	刘 林	非线性全驱系统的量化控制研究	哈尔滨工业大学	段广仁
37.	张 雪	基于全驱系统方法的临界有理系统有限时间控制	哈尔滨工业大学	段广仁
38.	张俊宁	基于高阶全驱系统方法的多指灵巧手自主操控研究	哈尔滨工业大学	段广仁
39.	刘 宇	时滞系统的微分平坦性和全	哈尔滨工业大学	李朝艳

		驱化研究		
40.	金东焱	基于全驱系统理论的航天器姿轨一体化控制研究	哈尔滨工业大学	邱剑彬
41.	贾世翔	基于全驱系统方法的航天器姿态容错控制与编队控制研究	哈尔滨工业大学	邱剑彬
42.	张立轩	全驱多智能体系统的一致性研究	哈尔滨工业大学	周 彬
43.	方乐言	带修正参数估计的非线性自适应迭代学习控制	哈尔滨工业大学	侯明哲
44.	肖辅政	基于对偶四元数的充液航天器无退绕全驱系统位姿控制	哈尔滨工业大学 (深圳)	陈立群
45.	王天翼	基于全驱系统理论的航天器姿轨一体化控制	哈尔滨工业大学 (深圳)	吴爱国
46.	陈宇轩	高阶亚全驱系统的抗饱和鲁棒控制	哈尔滨工业大学 (深圳)	吴爱国
47.	罗毓聪	基于全驱系统方法的航天器近距离逼近控制方法研究	哈尔滨工业大学 (深圳)	吴伟仁 马广富
48.	李 志	基于全驱系统方法的预设时间控制及应用	哈尔滨工业大学 (深圳)	张 颖
49.	王 艺	高阶全驱网络系统的全局同步牵制控制	哈尔滨工业大学 (深圳)	赵 毅
50.	王一峰	基于深度全驱系统方法的惯性导航与定位技术研究	哈尔滨工业大学 (深圳)	赵 毅
51.	尉俊超	基于全驱系统方法的欠驱动机器人系统的安全控制研究	曲阜师范大学	张中才
52.	卢园	基于全驱系统方法的无人机编队容错控制与动态航路规划	南京航空航天大学	张柯
53.	位亚东	无电解电容单级 PFC 变换器及其神经网络建模与全驱控制	华南理工大学	张波

+

说明：虽然上述个别的论文题目中没有“全驱”字样，但论文内容确与全驱系统方法相关