


北京信息科技大学硕士研究生导师简介

导师姓名	刘宁	性别	男	出生年月	1986.11	
政治面貌	中共党员	专业技术职务	副研究员	行政职务	无	
所属学院	自动化	办公电话	64884344	个人邮箱	ning.liu@bistu.edu.cn	
任硕导时间	2019.07	任博导时间		最后学历/学位	博士	
所属学科	控制科学与工程			主要研究方向	导航、制导与控制	
国外工作/学习经历（含性质、国别、时间段）	无					
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）			
	2005.9	2009.6	北京信息科技大学 自动化专业 学士			
	2009.9	2012.4	北京信息科技大学 检测技术与自动化装置专业 硕士			
	2012.9	2016.6	北京信息科技大学 导航制导与控制专业 博士			
	2016.7	2018.12	北京信息科技大学 高动态导航技术北京市重点实验室 助理研究员			
	2019.1	今	北京信息科技大学 高动态导航技术北京市重点实验室 副研究员			
目前承担科研课题（限填5项，含项目名称、来源，本人排序）	<ol style="list-style-type: none"> 1. 微小型金属薄壳谐振陀螺驻波稳定与耦合抑制研究，国家自然科学基金青年项目，排序：1 2. 微小型金属壳谐振陀螺信号检测与集成方法研究，北京市科技新星计划，排序：1 3. 高速自旋飞行体智能导航关键技术研究，北京市自然科学基金面上项目，排序：1 4. ，XX智能导航基础理论研究（子课题），中央军委科学技术委员会基础加强重点项目，排序：1 					
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）	<p>论文：</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Design and experiment of a novel bell-shaped vibratory gyro, Sensors and Actuators A: Physical, 排序：1 2. 金属壳谐振陀螺大量程角速率信号检测方法研究，北京理工大学学报，排序：1 3. 金属壳谐振陀螺数字式多回路信号检测方法，哈尔滨工程大学学报，排序：1 4. Research on Low-Cost Attitude Estimation for MINS/Dual-Antenna GNSS Integrated Navigation Method, Micromachines, 排序：2 <p>专利：</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 一种高动态载体姿态实时测量装置，国家发明专利，排序：1 2. 一种人体非规则运动认知式导航腰带，国家发明专利，排序：3 3. 一种室内自主三维空间定位信息融合方法，国家发明专利，排序：3 <p>科技奖励：</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 2017年国家技术发明奖二等奖，排序：6 2. 2016年国防技术发明奖一等奖，排序：4 3. 2018年北京市科学技术奖二等奖，排序：5 					
其他主要研究领域	高动态导航、智能导航混合应用研究、高动态微小型惯性器件、智能假肢					