

个人简历

姓名	范军芳	性别	男	出生年月	1981.02	民族	汉	政治面貌	党员	
籍贯	河北井陘		联系方式		138 1041 4963 ; wyhffjf@bistu.edu.cn					
学历	博研	毕业学校	北京理工大学	所学专业	飞行器设计	毕业时间	2009.03			
工作单位	自动化学院				职称/职务	教授 / 副院长、副书记				
科研领域	微小型飞行器智能制导 基于 AI 的 GNC 技术			学术兼职	中国宇航学会高级会员，《航空兵器》青年编委 中国自动化学会全驱系统理论与应用专委会委员					
学习工作经历	<p>学习 2000.09 – 2004.07，北京理工大学 自动化系，本科，学士</p> <p>工作 2004.09 – 2009.03，北京理工大学 飞行器设计，硕博连读，博士</p> <p>经历 2009.04 – 至今，北京信息科技大学 自动化学院/高动态导航技术北京市重点实验室</p>									
目前承担科研项目	<ol style="list-style-type: none"> 1. 单兵装备测试技术，国家重点研发项目子课题，77 万，主持 2. 智能可穿戴人员定位技术与样机研制，北京市委组织部青年拔尖人才项目，50 万，主持 3. 时空信息辅助的目标智能识别技术研究，十四五空军预研子课题，60 万，主持 4. 驾束制导技术，90 万，企业委托军工项目，主持 5. 惯性制导技术，70 万，企业委托军工项目，主持 									
代表学术成果	<p>1. 论文</p> <p>[1] A multiple power reachable sliding mode control approach for guidance of miniature laser beam riding steered munition, International Journal of Aerospace Engineering, 2021, 1/2</p> <p>[2] 基于快速一致性理论的多导弹协同制导，兵器装备工程学报，2021，42(5)，2/3 (通信)</p> <p>[3] 一种微小型激光制导弹药的攻角辨识研究，电光与控制，2019，26(9)，1/2</p> <p>[4] 基于强化学习的微小型弹药两回路驾驶员设计，战术导弹技术，2019(4)，1/2</p> <p>[5] 带落角约束的圆弧末导引律一体化设计，战术导弹技术，2018(6)，1/2</p>									

	<p>2.专利</p> <p>[1] 一种****制导弹药，ZL201518001362.8，1/4</p> <p>[2] 激光驾束制导飞行的制导控制方法，ZL 202110133310.0，1/5</p> <p>[3] 飞行器的飞行轨迹的规划方法、装置及系统，ZL 202110776119.8，1/5</p> <p>3. 专著：战术导弹自动驾驶仪设计与制导律分析，北京理工大学出版社，2012.04，4/4</p> <p>译著：微分博弈论在导弹和自主系统制导中的应用，北京理工大学出版社，2019.02，4/4</p>
<p>科研 获奖 荣誉</p>	<p>[1] 微小飞行器捷联目标识别与智能控制的仿真及应用, 2021 年中国仿真学会科技奖二等奖，1/8</p> <p>[2] 微小飞行器智能制导技术，2016 年吴文俊人工智能科技奖三等奖，1/5</p> <p>[3] 一种全织物皮肤感知自主柔性变形搜救机器人及其操作方法，2015 年中国专利优秀奖，3/5</p> <p>[4] 钟形振子式角速率陀螺，2014 年北京市科学技术奖二等奖，10/10</p> <p>北京市师德先锋（2016 年），北京高校优秀共产党员（2017 年）；北京市科技新星（2015 年），北京市“高创计划”青年拔尖人才（2016 年），中国仿真学会优秀科技工作者（2020 年）</p>