


北京信息科技大学硕士研究生导师简介

导师姓名	吴迎年	性别	男	出生年月	1976年12月	
政治面貌	中共党员	专业技术职务	副教授	行政职务	教务处副处长	
所属学院	自动化学院	办公电话	82426829	个人邮箱	wuyingnian@126.com	
任硕导时间	2015年	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	数字孪生系统与智能制造 脑电控制与人机自然交互	
国外工作/学习经历（含性质、国别、时间段）	2017年9月-12月，爱尔兰科克大学开展中青年骨干教师教学实践能力培训					
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）			
	1995.9	1999.6	湘潭大学自动化专业（本科）			
	1999.7	2001.9	湘潭大学信息工程学院			
	2001.9	2004.3	华北电力大学（北京）控制科学与工程专业（硕士）			
	2007.9	2015.7	北京航空航天大学控制科学与工程专业（博士）			
	2004.4	至今	北京信息科技大学自动化学院			
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.多源异构数据的数字孪生协同控制研究，国家重点研发计划子课题，子课题负责人 2.基于数据驱动的制造过程质量监控模型与算法设计，企业委托，项目负责人 3.无损血糖监测系统设计与研发，企业委托，项目负责人 					
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）	<p>[1] 吴迎年,贺梦嘉等.基于集成学习的人眼定位和头部状态检测研究[J].系统仿真学报,2019,31(11):2366-2373.（中文核心期刊）</p> <p>[2] 吴迎年,杨弃.视觉伺服抓取系统及其数字孪生系统研究[J].计算机集成制造系统,2019,25(06):1528-1535.（中文核心期刊，EI）</p> <p>[3] Yingnian Wu（吴迎年）, Qi Yang（杨弃）等. An improved method of optical flow using human body-following wheeled robot, International Journal of Modeling, Simulation, and Scientific Computing, 2019, DOI: 10.1142/S179396231950003X（EI期刊）</p> <p>[4] Yingnian Wu（吴迎年）, Xinli Shi（史新立）, Self-balancing Robot Design and Implementation Based on Machine Vision. Theory, Methodology, Tools and Applications for Modeling and Simulation of Complex Systems: 16th Asia Simulation Conference and SCS Autumn Simulation Multi-Conference, AsiaSim/SCS AutumnSim 2016 Proceedings, Part II, Springer, DIO: 10.1007/978-981-10-2666-9_4, p29—37, October 8-11, 2016（EI会议）</p> <p>[5] 项伟, 吴迎年. 基于改进共空间模式与深度信念网络的脑电信号识别算法研究. 中国</p>					

	<p>科学: 信息科学, 2018, 48: 1-13, doi:10.1360/N112017-00297 (中文核心期刊)</p> <p>[6] Qi Yang (杨弃), Yingnian Wu (吴迎年) 等. Brain-Computer Interface System of Steady-State Visual Evoked Potentials Based on Fractional Domain Features. 2019 IEEE 8th Data Driven Control and Learning Systems Conference, May 24-27, 2019, Dali, China (EI会议)</p> <p>[7] 贺梦嘉,吴迎年等.基于改进深度回归网络的无创血糖检测算法研究[J].系统仿真学报,2019,31(11):2492-2498.</p> <p>[8] 吴迎年 (1/3), 多信息源控制的轮椅式机器人, 北京市残疾人联合会, 第六届北京市残疾人辅助器具“金点子”创意发明实物创新性作品, 优秀奖, 2016</p> <p>[9] 吴迎年 (1/3), 基于脑电波控制的轮椅式机器人, 中国生产力促进中心协会、北京市朝阳区科学技术协会, 北京市青年科技创新汇创新奖, 2016</p> <p>[10] 吴迎年 (1/2), 脑电波与眼球融合控制的智能轮椅(指导), 北京市科学技术协会, 第六届大学生科技创新作品与专利成果展示推介会, 一等奖和创新金奖, 2017</p>
其他主要研究领域	基于人工智能的人体健康参数检测