


北京信息科技大学硕士研究生导师简介

导师姓名	管萍	性别	女	出生年月	1968年9月	
政治面貌	群众	专业技术职务	教授	行政职务	无	
所属学院	自动化学院	办公电话	82426924	个人邮箱	lgygp@sina.com	
任硕导时间	2006, 09	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	智能非线性控制及其在航空航天领域中的应用 智能非线性控制及其在工业领域中的应用	
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）			
	1985, 09	1989, 07	郑州工学院工业电气自动化专业, 本科, 学士			
	1989, 07	1994, 08	河南省洛阳市第一拖拉机制造厂工厂设计院工作, 助理工程师			
	1994, 09	1997, 07	洛阳工学院, 工业自动化专业, 研究生, 硕士			
	2001, 09	2004, 09	北京理工大学, 控制科学与工程, 博士			
	1997, 07	至今	北京信息科技大学自动化学院任教			
目前承担科研课题（限填5项，含项目名称、来源，本人排序）	2018, 01-2022, 12, 国家自然科学基金重点项目，复杂系统动力学建模、分析与控制，项目编号11732005, 参与					
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）	本人为一作的代表性论文如下： 1 基于模糊控制的高超声速飞行器二阶滑模姿态控制，控制与决策，2019, 34(9)（EI 收录，卓越期刊） 2 挠性卫星的变结构姿态控制，控制理论与应用，2007, 24(3)（EI 收录） 3 双馈发电机在不平衡电压下的二阶滑模控制，电气传动，2020, 50(3)（中文核心） 4 双馈风力发电机单神经元自适应谐振控制，计算机仿真，2020, 37(10)（中文核心） 5 基于神经网络的双馈电机的分数阶滑模控制，电气传动，2019, 49(8)（中文核心） 6 双馈发电机的二阶滑模控制技术，电力电子技术，2019, 53(6)（中文核心） 7 高超声速飞行器全局有限时间姿态控制，飞行力学，2018, 36(4)（中文核心） 8 高超声速飞行器的神经网络PID控制，航天控制，2018, 36(1)（中文核心） 9 高超声速飞行器姿态的自适应模糊滑模控制，控制工程，2018, 25(7)（中文核心） 10 高超声速飞行器自适应光滑二阶滑模姿态控制，导弹与航天运载技术，2018, (5)（中文核心）					
其他主要研究领域	智能非线性复合控制及其应用					