

北京信息科技大学硕士研究生导师简介

导师姓名	李连鹏	性别	男	出生年月	1991年8月	
政治面貌	中共党员	专业技术职务	副教授	行政职务	信控中心党支部书记	
所属学院	自动化	办公电话	—	个人邮箱	llp@bistu.edu.cn	
任硕导时间	2024	任博导时间	—	最后学历/学位	博士研究生/工学博士	
所属学科	控制科学与工程			主要研究方向	多智能体协同控制 信息物理系统安全	
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）			
	2010.09	2014.06	青岛理工大学 自动化工程学院 学士			
	2014.09	2017.06	北京信息科技大学 自动化学院 硕士			
	2017.09	2021.01	北京科技大学 计算机与通信工程学院 博士			
	2021.07	2022.08	北京信息科技大学 自动化学院 讲师			
	2022.09	今	北京信息科技大学 自动化学院 副教授			
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. 强刚柔耦合攻击效应重载工业机器人智能解耦与主动安全方法研究，北京市自然科学基金面上项目，排序1 2. 手术机器人可信作业及主动安全方法研究，北京市教委科研计划一般项目，排序1 3. 智能体协同控制一体化技术开发，企业委托军工项目，排序1 4. 机器人智能融合终端通信模块开发，企业委托军工项目，排序1 5. 多智能体精准定位与安全作业技术开发，企业委托军工项目，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. A trustworthy security model for IIoT attacks on industrial robots, Future Generation Computer Systems, 排序: 1 2. Compliance control using hydraulic heavy duty manipulator, IEEE Transactions on Industrial Informatics, 排序: 1 3. 基于人机交互的重载机械臂控制方法, 机器人, 排序: 1 4. MCD-Yolov5: Accurate, real-time crop disease and pest identification approach using UAVs, Electronics, 排序: 1 5. Abnormal Noise Suppression and detail protection for High-Resolution Range Profile of GM-APD Lidar, IEEE Photonics Journal, 排序: 2 <p>科技奖励：</p> <ol style="list-style-type: none"> 6. 北京市科协 2023-2025 年度青年人才托举工程, 排序: 1 7. 中国仿真学会创新技术二等奖 1 项, 排序: 4 8. 2022 年北京物联网学会优秀科技工作者, 排序: 1 <p>专利：</p> <ol style="list-style-type: none"> 9. 非接触式安全距离主动预警方法、装置及存储介质, 国家发明专利, 排序 1 10. 一种冗余自由度液压重载机械臂主动安全系统, 国家发明专利, 排序 2 					
其他主要研究领域	智能导航, 机器人安全控制					