

北京信息科技大学硕士研究生导师简介

导师姓名	熊双双	性 别	女	出生年月	1989. 6	
政治面貌	中共党员	专业技术职务	副教授	行政职务	无	
所属学院	自动化学 院	办公电话	无	个人邮箱	shuangshx@bistu.edu.cn	
任硕导时间	无	任博导时间	无	最后学历/学 位	博士研究生/博士	
所属学科	控制科学与工程			主要研究方 向	数据驱动控制理论 多智能体系统	
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)			
	2008. 9	2012. 6	淮北师范大学数学科学学院			
	2012. 9	2015. 6	南京师范大学数学科学学院			
	2015. 9	2020. 10	北京交通大学电子信息工程学院			
目前承担科 研课题 (限 填 5 项, 含 项目名称、 来源, 本人 排序)	<p>1、未知非仿射非线性多智能体系统无模型自适应一致性跟踪控制 国家自然科学基金 主持</p> <p>2、基于数据驱动自适应PID的智能车参数调试平台研发 事业单位委托科技项目 主持</p>					
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] S. S. Xiong and Z. S. Hou, Data-driven formation control for unknown MIMO nonlinear discrete-time multi-agent systems with sensor fault, IEEE Transactions on Neural Networks and Learning Systems, 2022, 33(12): 7728-7742. (第一作者)</p> <p>[2] S. S. Xiong and Z. S. Hou, Model-free adaptive control for unknown MIMO non-affine nonlinear discrete-time systems with experimental validation, IEEE Transactions on Neural Networks and Learning Systems, 2022, 33(4):1727-1739. (第一作者, 高被引论文)</p> <p>[3] S. S. Xiong and Z. S. Hou, Stabilizing regions of PID controller for a class of unknown nonlinear non-affine discrete-time systems, International Journal of Robust and Nonlinear Control, 2022, 32(18): 9421-9437. (第一作者)</p> <p>[4] S. S. Xiong, Z. S. Hou, and S. T. Jin, Model-free adaptive formation control for unknown multiinput-multioutput nonlinear heterogeneous discrete-time multiagent systems with bounded</p>					

	<p>disturbance, International Journal of Robust and Nonlinear Control, 2020, 30(15): 6330-6350. (第一作者)</p> <p>[5] S. S. Xiong, Z. S. Hou, and C. K. Yin, Quasi-Newton method based control design for unknown nonlinear systems with input constraints, SCIENCE CHINA information science, 2019, 63(5): 159208:1-159208:3. (第一作者)</p> <p>[6] Z. S. Hou, and S. S. Xiong, On model-free adaptive control and its stability analysis, IEEE Transactions on Automatic Control, vol. 64, no. 11, pp. 4555-4569, 2019. (第二作者, 高被引论文)</p>
其他主要研究领域	无