

西安工程大学研究生导师信息表

基本 信息	工作单位	西安工程大学				
	所属学院（部）	电子信息学院				
	导师类型	硕导				
	博导所属单位					
个人 信息	姓名	卢健	性别	男		
	出生年月		民族	汉	职称/职务	副教授
	学历学位	研究生、硕士	办公地点	3-405	E-mail	Happy_lujian@aliyun.com
	手机号码		办公电话		备注	
个人 简历	教育经历	1997-2001, 西安工程大学, 本科生 2004-2007, 西安交通大学, 硕士生 2008 至今, 西北工业大学, 博士生				
	工作经历	2001 至今, 西安工程大学电信学院, 教师				
	学术成就简要介绍; 研究生培养情况介绍;	工作十余年来一直从事工业控制系统、物联网应用、目标跟踪、信息融合和协同导航等相关理论的研究工作, 并相应理论的实验工作上取得一定的研究成果。主持和参与科研项目 10 余项, 在期刊与国际会议上发表学术论文近 20 篇。现指导研究生 3 名 (联合指导 1 名)。				
	学校/部门/系室职务、荣誉称号、学术兼职、社会兼职等;	2010-2011 学年西安工程大学优秀教师 2010 年度优秀班主任 2011、2013 年优秀本科毕业设计指导教师 电子信息学院科研秘书 电子信息学院学术委员会秘书 过程装备与控制工程专业负责人				
主要研究方向	工业控制系统 物联网应用 目标跟踪技术 信息融合技术 机器人协同导航					
科研项目	近年来主持过的课题有: 基于多传感器数据融合空间目标拦截仿真系统研究, 西安工程大学科学研究项目。 基于多源信息融合的智能交通系统道路车辆跟踪研究, 陕西省教育厅科学研究专项。 智能交通系统道路车辆多源信息融合跟踪技术研究, 西安工程大学基础科学研究					

	<p>项目。</p> <p>基于物联网的虚拟围栏成套技术研究与实现，陕西省科技厅科技攻关项目。</p> <p>区别信息获取方式下的多 AUV 主从式协同导航算法研究，陕西省教育厅科学研究专项。</p>
<p>学术及科研成果</p>	<p>近年来发表过的学术论文：</p> <p>(1)LU Jian , XU De-min , ZHANG Li-chuan, ZHANG Fu-bin . Study on Cooperative Navigation Based on Nonlinear Filtering for Multiple UUVs, 2010 International Conference On Applied Mechanics and Mechanical Engineering , page2132-2137, changsha, 2010.9.</p> <p>(2)Jian Lu, Demin Xu, Lichuan Zhang, Junbing Li, Simulation Study for Observation of Space Reentry Vehicles Based on UKF , 2011 International Conference on Network Computing and Information Security, page410-414, guilin, 2011.5.</p> <p>(3)Lu Jian, Xu Demin, Zhang Fubin, Zhang Lichuan, Simulation Study on Defense Process of Space Targets, 2012 International Symposium on Instrumentation and Measurement, Sensor Network and Automation, page244-247, sanya 2012.8.</p> <p>(4)Lu Jian, Xu Demin, Zhang Fubin, Zhang Lichuan, Research on Cooperative Navigation for Multiple UUVs, 2012 International Symposium on Instrumentation and Measurement, Sensor Network and Automation, page248-251, sanya 2012.8.</p> <p>(5)ZHANG Yali, LI Wei. LU Jian, Entire Process Quality Control :the Key to Total Quality Management of State-owned Enterprise, The Ninth Wuhan International Conference on E-Business, 2010.5.</p> <p>(6)卢健, 徐德民, 张立川, 张福斌. AUV 同时定位与跟踪研究, 计算机工程与应用, 第 47 卷, 第 16 期, 4-7 页, 2011.</p> <p>(7)卢健, 徐德民, 张立川, 张福斌. 基于移动长基线和误差修正算法的多 UUV 协同导航, 控制与决策, 第 27 卷, 第 7 期, 1052-1056 页, 2012.</p> <p>(8)卢健, 徐德民, 张福斌, 张立川. 异时量测序贯处理的多 AUV 协同导航, 计算机工程与应用, 第 47 卷, 第 31 期, 12-16 页, 2011.</p> <p>(9)卢健, 徐德民, 张立川, 张福斌. 利用 sigma 点卡尔曼滤波的多 UUV 协同导航, 计算机工程与应用, 第 47 卷, 第 33 期, 1-6 页, 2011.</p> <p>(10)卢健, 张福斌, 张亚丽, 弹道导弹拦截过程仿真研究, 物联网技术, 第 7 期, 79-82 页, 2011(7).</p> <p>(11)卢健. AX88796L 实现 TS201S 的网络互联, PLC&FA, 第 4 期, 82-84 页, 2011.</p> <p>(12)卢健. 利用 SC16C2550 实现 TS201S 异步串行通信的设计, PLC&FA, 第 2 期, 75-77 页, 2009.</p> <p>(13)韩涛, 朱耀麟, 卢健, 空间再入飞行体多传感观测融合仿真研究, 物联网技术, 第 10 期, 38-41 页, 2012.</p> <p>(14)卢健, 徐德民, 张福斌, 共同观测环境多 UUV 协同导航研究, 西北工业大学学报, 第 31 卷, 第 3 期, 378-385 页, 2013.</p>