

申请博士学位授权 一级学科点简况表

学位授予单位
(盖章)

名称: 湖南大学

代码: 10532

申请一级学科

名称: 智能科学与技术

代码: 1405

本一级学科
学位授权情况

☐ 二级博士点

☐ 一级硕士点 ☐ 二级硕士点

☐ 博士特需项目

☒ 无学位授权点

省级学位委员会推荐排序: /
(手写、盖章)

国务院学位委员会办公室制表

2024年2月4日填

说明

一、单位代码按照国务院学位委员会办公室编、北京大学出版社 2004 年 3 月出版的《高等学校和科研机构学位与研究生教育管理信息标准》中的代码填写。

二、学科门类名称、一级学科名称及其代码、专业学位类别名称及其代码按照国务院学位委员会、教育部 2022 年颁布的《研究生教育学科专业目录（2022 年）》填写。

三、除银龄教师或表中另有说明外，本表填写中涉及的人员均指人事关系隶属本单位的在编人员以及与本单位签署全职合同（截至 2022 年 12 月 31 日合同尚在有效期内）的专任教师，兼职人员不计在内；表中涉及成果（论文、专著、专利、科研奖项、教学成果等）均指署名第一单位获得的成果。

四、本表填入的银龄教师，是《高校银龄教师支援西部计划实施方案》中第一、第二、第三、第四批试点高校长期聘请的，非本单位达到法定退休年龄且办结退休手续的教师，应与本单位签署聘任合同（截至 2022 年 12 月 31 日合同尚在有效期内）。

五、本表中的二级学科参考《研究生教育学科专业简介及其学位基本要求》中本学科的二级学科填写，填写数量根据本一级学科点申请基本条件所要求的二级学科数量确定。

六、除表中另有说明外，所填报各项与时间相关的内容均截至 2022 年 12 月 31 日，“近五年”的统计时间为 2018 年 1 月 1 日至 2022 年 12 月 31 日。

七、本表中的科研经费应是本学科实际获得并计入本单位财务账目的经费，不含配套经费。

八、本表不能填写任何涉密内容。涉密信息请按国家有关保密规定进行脱密，处理至可以公开后方可填写。

九、本表请用 A4 纸双面打印，左侧装订，页码依次顺序编排。封面及填表说明不编页码。本表复制时，必须保持原格式不变。本表封面之上，不得另加其他封面。

十、本学科获得学位授权后，本表将做为学位授权点专项核验的参考材料之一。

I 需求分析与学科简介

I-1-1 精准分析本申请点所服务的国家重大战略（行业）需求，以及在人才培养、科学研究、社会服务等方面的特色优势与不可替代性。（限 800 字，若已列入《急需学科专业引导发展清单（2022 年）》，请予注明。）

本申请点面向先进制造（Y0028）、大数据与数据科学（Y0019）、以及智能电动车辆（Y0027）等国家急需学科专业，长期服务于国家以及湖南省在工程机械、轨道交通、航空航天等特色高端制造行业的重大需求，紧密围绕湖南着力打造国家重要先进制造业高地、具有核心竞争力的科技创新高地、内陆地区改革开放高地的“三高四新”战略目标，研发的高端智能机器人等成果多次进入湖南省政府工作报告。湖南省是国家机械制造强省，拥有全球最大的轨道交通装备产业集群和国内最大的航空动力产业集群，在先进制造、航空航天、大数据、智能驾驶、智能机器人等领域的发展建设中，智能科学与技术高端人才需求持续增大，是实现“制造”到“智造”的核心驱动力。

人才培养底蕴深厚。湖南大学在智能科学与技术学科领域特色突出，优势明显。在人才培养方面联合强势“控制科学与工程”和“计算机科学与技术”两个 A 类学科，培养行业领军人才，包括中国工程院王耀南院士，以及国家杰青、长江学者、IEEE Fellow 等高层次人才 29 人，超 85% 学生进入三一重工、中车时代、中国航天、华为、百度等国家重点领域企业，为服务区域创新发展提供高质量的人才支撑。

科学研究特色鲜明。围绕国家重大需求，建立了智能机器人技术与系统特色研究方向，围绕先进制造、空天信息、无人系统等领域重大应用需求，在我国制造业转型升级、重大工程高质量实施和国防装备智能化建设中发挥了至关重要的作用，创建了中部地区第一个机器人国家工程中心，获国家级科技奖励 7 项。

社会服务担当作为。坚持科技报国，在国家重大急需和突发事件关键时刻挺身而出、勇于担当，在抗疫防疫、精准扶贫、援疆建设等社会服务中作出了突出贡献，被人民网等媒体专题报道。面向国家重大战略，瞄准产业急需人才需求成立了机器人学院，与三一重工共建了“三一院士工作站”，牵头建设了湖南省潇湘实验室，为经济社会发展、学科融合建设做出了突出贡献。王耀南院士当选中国图象图形学学会理事长，行业和社会影响力突出。

I-1-2 简要介绍为服务上述需求在人才培养、师资队伍、科学研究、社会服务、学生就业等方面的具体做法和已取得的成效。（限 1500 字）

本学位申请点依托机器人视觉感知与控制技术国家工程研究中心、国家超级计算（长沙）中心、整车先进设计制造技术全国重点实验室等国家级平台，形成了“传道济民、爱国务实、经世致用、兼容并蓄”的教育传统，在人才培养、师资队伍、科学研究、社会服务、学生就业等方面取得突出成效，具体如下：

人才培养成效显著：以培养经世致用行业领军人才为目标，提出了价值引领-战略驱动-五融并举的智能科学领域研究生拔尖人才培养方法，贯彻落实了“适应党和国家事业发展需要，培养造就大批德才兼备的高层次人才”研究生教育精神。通过探索、实践与推广，在培养理念、培养模式、培养机制三个方面取得了创新性成果。培养出国家杰青、长江学者、IEEE Fellow 等高层次人才 29 人、研究生获国家科技奖励 8 项，培养的诸多优秀研究生在用人单位担任重要职务。其中周博文（2012 届博士生）创办湖南睿图智能，受到习近平总书记接见和肯定。

师资队伍结构优良：构建了以领军人才为学科带头人、优秀青年人才为骨干师资队伍，本学位点现有教师 125 人，拥有中国工程院院士 1 人（王耀南），国家级高层次人才 15 人，建有国家自然科学基金创新研究群体“多模图像融合感知创新团队”、湖南省科学技术创新团队“湖南大学机器人感知与智能控制创新团队”、国防科技创新团队“特种装备可靠性技术创新团队”等学术群体。构建了主题式、模块化的前沿交叉课程体系与研究实践平台，建设了完整的智能机器人领域研究生培养教材体系，出版机器人感知、智能控制、人工智能等教材 25 部，王耀南院士获得首届全国人工智能领域教材建设先进个人。

科学研究成果丰硕：面向世界科技前沿、经济主战场、国家重大需求和人民生命健康，以智能技术为驱动载体，开创了机器人视觉感知与控制基础理论体系，突破了空天信息遥感成像与智能分析关键核心技术，研制出高速多传感工业视觉检测智能机器人、集群协同测量与加工机器人、特种作业机器人、高端医药医疗机器人、高分辨率高光谱视频成像装置等，率先研制出国内首条航空发动机加工自动化柔性生产线、超大型水轮机加工自动化生产线、大型舰船螺旋桨加工自动化生产线、高端制药自动化柔性生产线等，成果应用于航空航天、海洋工程、轨道交通、高端制药等行业。近年来获国家自然科学奖、国家技术发明奖和国家科技进步奖等 7 项，为支撑我国制造业转型升级、重大工程高质量实施和国防装备智能化建设发挥了重要作用。

社会服务成绩斐然：涵养科技报国的文化品质，在国家重大急需和突发事件关键时刻挺身而出、勇于担当。2020 年初突发新冠疫情，紧急研制出一系列复杂环境测温-消毒-巡检抗疫智能机器人，捐助应用于湖南省人民医院等多家医院防疫。毕业生中 52% 入职中西部，89 人主动到新疆喀什等西部艰苦地区工作，60 余名优秀空军国防生扎根军营。博士毕业生刘海仓荣获军队个人二等功一次、三等功两次。毕业生康添慧为隆回摘掉戴 34 年的“贫困”帽做出了重要贡献，入选教育部精准扶贫精准脱贫十大典型项目。毕业生魏啸宇获评湖南省首届学习创业先锋，在校期间作为湖南大学学生创业代表获李克强总理高度肯定。

学生就业机制健全：全面深化校企合作，搭建机器人与人工智能产教融合攻关平台，联系领域内龙头企业，提供就业有利保障。弘扬矢志报国的理想信念，鼓励扎根一线，服务国家重大亟需领域，本学位申请点超 20% 的毕业生到中车、兵器、航天等研究所任职，超 40% 进入到华为、腾讯、阿里、字节等一流 IT 互联网企业，超 75% 进入到信息传输、软件与信息技术服务业。

I-1-3 简要介绍本申请点的人才培养定位、目标、未来 5 年的工作思路，以及加强思想政治教育的考虑。
(限 600 字)

本学位申请点依托学校在信息、工程等领域的学科优势，利用在机器人、空天信息、超算与大数据等领域的研究基础，旨在培养“人工智能+机器人+行业应用”为特色的专业人才。以培养智能机器人技术、高分辨率多模态影像分析与目标识别、工业大数据处理分析、自主无人系统等领域创新人才为主要方向，在人才培养探索和创新道路上，建立完备的教学体系。

人才培养定位、目标：培养具有强烈的社会责任感、时代使命感和民族自豪感，热爱祖国、德智体美劳全面发展、具备严谨科学态度和敬业精神，并在智能科学领域能够解决行业关键难题的学术型、创新型的经世致用高层次专门人才。熟练掌握智能科学领域坚实的理论基础与较宽广的专业知识、掌握解决工程问题的先进方法和现代技术手段，具备独立从事研究工作能力。

未来 5 年工作思路：以习近平新时代中国特色社会主义思想为指导，全面贯彻落实党的教育方针，

坚持立德树人的思想政治教育，构建满足国家重大战略发展和行业紧迫需求的智能科学与技术课程体系，建立与智能制造、空天信息、工业大数据互联网等行业知名企业的产学研协同育人机制，积极搭建与国内外智能科学及其交叉领域顶尖高校的学术交流合作。

加强思想政治教育：认真贯彻习近平总书记关于教育的重要论述和关于研究生教育工作的重要指示精神，实施思想政治教育铸魂育人工程；严格规范导师指导行为；加强爱国主义教育；提升研究生服务国家战略意识。

I-2 二级学科与特色	
二级学科名称	主要研究领域、特色与优势（限 200 字）
智能机器人技术与系统	面向国家智能制造与机器人重大战略需求和行业应用，深化与机械工程、计算机科学与技术、设计学等学科交叉，研究智能机器人灵巧作业机构、多模态感知、高性能协同控制、集群规划调度、系统集成与应用，突破工业制造机器人、国防特殊环境作业机器人等。拥有机器人视觉感知与控制技术国家工程研究中心等学科平台，汇聚了中国工程院院士、长江学者等领军人才，获国家技术发明二等奖。
智能基础理论	聚焦智能学科发展所需的基础性原理，探索人类思维和认知的本质，研究智能的生物机理、数学建模方法，涵盖认知计算领域的基础数学理论和算法设计问题，为人工智能新的突破与创新奠定基础。本学位申请点特色研究方向包括可解释性人工智能数学理论、大数据智能、自主决策与群体智能等，拥有国家超级计算长沙中心，汇聚了国家杰青、长江学者等一批领军人才，获国家自然科学基金二等奖、湖南省自然科学一等奖等。
人工智能	聚焦当前人工智能的鲁棒性、可解释性、安全性、脆弱性等难点问题，研究机器学习、模式识别、计算视觉、自然语言理解、人机交互与多智能体协同等基础理论和关键共性技术，拥有视觉感知与人工智能湖南省重点实验室、高光谱图像获取与智能处理高等学校学科创新引智基地等学科平台，汇聚了国家杰青、青年长江等一批学科拔尖人才，获湖南省教学成果特等奖、湖南省科技进步一等奖等。
人工智能应用	面向空天遥感、智能交通、智慧医疗等国家经济主战场与人民生命健康重大需求，聚焦智能科学与技术在和不同产业交叉结合中面临的理论与技术问题，研究空天遥感信息处理、工业视觉检测、智能驾驶环境感知、医疗影像分析导航等技术，拥有智能系统多模态控制技术与应用教育部工程研究中心、电子制造业机器人技术湖南省重点实验室等平台，汇聚了万人领军、百千万人才工程等一批领军人才，获国家科技进步二等奖等。

注：二级学科按照各学科申请基本条件的要求填写。

I-3 支撑学科情况**I-3-1 本一级学科现有学位点情况**

学位点名称	授权级别类型	获批时间	学位点名称	授权级别类型	获批时间

I-3-2 与本学科相关的学位点情况（含专业学位授权点）

学位点名称	授权级别类型	获批时间	学位点名称	授权级别类型	获批时间
控制科学与工程	博士一级学科	2006 年	计算机科学与技术	博士一级学科	2011 年
机械工程	博士一级学科	2003 年	应用经济学	博士一级学科	2006 年
设计学	博士一级学科	2011 年	数学	博士一级学科	2011 年

II 师资队伍

II-1 专职人员基本情况

II-1-1 专任教师基本情况

专业技术职务	人数合计	35岁以下	35至39岁	40至44岁	45至49岁	50至54岁	55至59岁	60岁及以上	博士学位教师	境外经历教师
正高级	63	6	16	11	9	7	12	2	82	53
副高级	56	13	17	12	6	7	5	0	34	27
其他	15	7	2	0	2	0	0	0	8	6
总计	134	26	35	23	17	14	17	2	124	86
获外单位硕士及以上学位人数（比例）		导师人数（比例）			博导人数（比例）			具有本学科相近学科背景人数（比例）		
102人（76.1%）		126人（94.0%）			89人（66.4%）			128人（95.5%）		

注：1.“境外经历”是指在境外机构获得学位，或从事教学、科研工作时间连续超过6个月。

2.“导师/博导人数”仅统计具有导师/博导资格且2022年12月31日仍正在指导研究生的导师，含在外单位兼职担任硕导/博导人员。

3.对于同时获得外单位硕士、博士学位的教师，统计“获外单位硕士及以上学位”时以最高学位为准。

II-1-2 银龄教师基本情况

正高级人数	0	副高级人数	0	其他专业技术职务人数	0	导师人数	0	博导人数	0
-------	---	-------	---	------------	---	------	---	------	---

II-1-3 其他专职人员基本情况

专业技术职务	人数合计	35岁以下	35至39岁	40至44岁	45至49岁	50至54岁	55至59岁	60岁及以上	博士学位教师	境外经历教师
正高级	12	1	2	2	2	3	2	0	12	8
副高级	26	5	3	5	8	3	2	0	13	15
其他	14	2	6	3	0	2	1	0	0	0
总计	52	8	11	10	10	8	5	0	25	23

注：其他专职人员包含专职实验技术人员、专职研究人员、专职教学管理人员等。

II-2 省部级及以上教学、科研团队（限填 5 个）					
序号	团队类别	团队名称	带头人姓名	资助时间	所属学科
1	湖南省科技创新团队	湖南大学机器人感知与智能控制创新团队	王耀南	2020	控制科学与工程
2	国家自然科学基金创新群体	多模图像融合感知创新团队	李树涛	2022	控制科学与工程
3	湖南省优秀研究生导师团队	机器人视觉感知与控制技术	王耀南	2018	控制科学与工程
4	湖南省优秀研究生导师团队	湖南大学机器视觉感知研究生导师团队	李树涛	2021	控制科学与工程
5	湖南省高校科技创新团队	智能机器人研究生教学团队	李智勇	2021	计算机科学与技术

注：“资助时间”不限于近 5 年内，可依据实际资助情况填写历次资助时间。

II-3 各二级学科学科带头人与学术骨干（按各学科申请基本条件要求填写，每个二级学科不少于3人）												
二级学科名称一		智能机器人技术与系统		专任教师人数		42	正高级职称人数		23	副高级职称人数		14
				银龄教师人数		0	正高级职称人数		0	副高级职称人数		0
序号	教师类型	姓名	出生年月	最高学位	专业技术职务	国内外主要学术兼职	培养博士生			培养硕士生		
							招生	授学位	届数	招生	授学位	届数
1	学科带头人	王耀南	195711	博士	教授（院士）	机器人视觉感知与技术国家工程研究中心主任；中国图象图形学会理事长	13	9	5	34	24	5
2	学科带头人	张辉	198301	博士	教授	中国图象图形学学会理事、副秘书长	6	1	4	16	12	5
3	学术骨干	梁桥康	198210	博士	教授	机器人视觉感知与技术国家工程研究中心副主任	5	2	5	16	9	5
4	学术骨干	周易	198909	博士	教授	IEEE Robotics and Automation Letters 编委	4	1	3	7	3	3
5	学术骨干	毛建旭	197407	博士	教授	教育部视觉控制技术与应用工程研究中心副主任	8	4	5	18	12	5
6	学术骨干	钟杭	199011	博士	副教授	中国自动化学会机器人智能专委会委员	3	1	3	6	3	3
二级学科名称二		智能基础理论		专任教师人数		28	正高级职称人数		12	副高级职称人数		14
				银龄教师人数		0	正高级职称人数		0	副高级职称人数		0
序号	教师类型	姓名	出生年月	最高学位	专业技术职务	国内外主要学术兼职	培养博士生			培养硕士生		
							招生	授学位	届数	招生	授学位	届数
1	学科带头人	李树涛	197210	博士	教授	IEEE Fellow; IEEE TGRS、Inf. Fusion 等期刊编委	10	5	5	26	24	5
2	学科带头人	康旭东	198505	博士	教授	IEEE GRSL、遥感学报等期刊编委	7	3	5	13	9	5
3	学术骨干	刘海波	198312	博士	教授	中国人工智能学会智能融合专委会副秘书长	4	1	3	10	4	4
4	学术骨干	郭振远	198207	博士	教授	湖南省数学会理事	6	4	5	16	13	5

5	学术骨干	白敏茹	196802	博士	教授	湖南省运筹学会理事长	8	4	5	16	14	5
6	学术骨干	佃仁伟	199306	博士	副教授	中国自动化学会模式识别与机器智能专委会委员	3	1	3	7	4	3
二级学科名称三		人工智能		专任教师人数	30	正高级职称人数	13	副高级职称人数	15			
				银龄教师人数	0	正高级职称人数	0	副高级职称人数	0			
序号	教师类型	姓名	出生年月	最高学位	专业技术职务	国内外主要学术兼职	培养博士生			培养硕士生		
							招生	授学位	届数	招生	授学位	届数
1	学科带头人	李智勇	197105	博士	教授	中国人工智能学会教育工委常务委员	8	6	5	22	18	5
2	学科带头人	刘敏	198112	博士	正高级	中国图象图形学会会员发展与服务工作委员会副主任；IEEE TNNLS 副主编	10	2	5	30	25	5
3	学术骨干	方乐缘	198505	博士	教授	中国图象图形学学会宣传工作委员会副主任；IEEE TIP 编委	9	3	5	18	10	5
4	学术骨干	余洪山	198012	博士	教授	电子制造业智能机器人技术湖南省重点实验室主任	7	3	5	17	9	5
5	学术骨干	王树林	196611	博士	教授	《新一代信息技术》杂志编委	6	2	5	11	7	5
6	学术骨干	陈文锐	198607	博士	副教授	中国自动化学会混合智能专委会委员	4	1	3	8	4	5
二级学科名称四		人工智能应用		专任教师人数	34	正高级职称人数	15	副高级职称人数	17			
				银龄教师人数	0	正高级职称人数	0	副高级职称人数	0			
序号	教师类型	姓名	出生年月	最高学位	专业技术职务	国内外主要学术兼职	培养博士生			培养硕士生		
							招生	授学位	届数	招生	授学位	届数
1	学科带头人	孙炜	197504	博士	教授	智能系统多模态控制技术与应用教育部工程研究中心主任	11	6	5	19	13	5
2	学科带头人	刘侃	198212	博士	教授	国家海外高层次青年人才	8	3	5	16	11	5
3	学术骨干	胡满江	198806	博士	教授	整车先进设计制造技术全国重点实验室副主任	6	2	4	16	9	5

4	学术骨干	张英杰	197010	博士	教授	湖南省节能研究与综合利用协会副理事长	6	2	5	14	7	5
5	学术骨干	吴迪	198210	博士	教授	嵌入式网络计算湖南省重点实验室副主任	5	1	4	20	12	5
6	学术骨干	刘轶	197310	博士	教授	湖南大学大数据金融研究中心主任	5	2	5	12	8	5

注：1.请按表 1-2 所填二级学科名称逐一填写。

2.一人有多项“国内外主要学术兼职”的，最多填写两项。

3.“教师培养博士生/硕士生数”除包含该教师在本单位培养的研究生人数外，还包含在外单位兼职培养的研究生人数，不含同等学力申请博士、硕士人员。

II-4 各二级学科的学科带头人与学术骨干简况									
二级学科名称		智能机器人技术与系统							
姓名	王耀南	性别	男	出生年月	195711	专业技术职务	教授	所在院系	机器人学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学科带头人			是否银龄教师			否	
最终学位或最后学历（包括学校、专业、时间）				博士，研究生（湖南大学、控制科学与工程、1995）					
学科带头人（学术骨干）简介		<p>对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字）</p> <p>中国工程院院士，湖南大学教授、博士生导师，机器人技术与智能控制专家，现任机器人视觉感知与控制技术国家工程实验室主任。任中国自动化学会会士、中国计算机学会会士、中国人工智能学会会士、中国图象图形学会理事长、教育部科技委人工智能与区块链技术委员会委员等。长期从事机器人感知与控制技术及工程应用研究和教学科研工作，以第一完成人获国家技术发明二等奖1项、国家科技进步二等奖3项。发表SCI论文200余篇，出版著作15部，获国家发明专利80余项。入选德国洪堡学者。培养出博士70余名，荣获全国高等学校优秀骨干教师、全国五一劳动奖章、全国先进工作者、全国创新争先奖。承担智能感知与控制系统课程的教学指导工作。</p>							
近五年教学科研情况		省部级及以上 教学成果奖数	省部级及以上 科研获奖数	主持省部级及以上 科研项目		论文数	专著数		
				项目数	到账经费数 (万元)				
		2	8	16	6000	120	2		
近五年代表性 成果 (限5项)		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）	成果名称	获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况		
		获奖	全国创新争先奖状	人力资源与社会保障部		2020	第一完成人		
		获奖	全国教材建设先进个人	国家教材委员会		2021	第一完成人		
		获奖	高端制药机器人视觉检测与控制关键技术及应用	国家技术发明奖二等奖		2018	第一完成人		
		获奖	湖南大学机器人智能感知与控制创新团队	湖南省科学技术创新团队奖		2021	第一完成人		
		专著	移动作业机器人感知、规划与控制	国防工业出版社		2020	第一作者		
近五年主持的主要科研项目		项目来源与项目类别		项目名称		起讫时间		到账经费 (万元)	

(限5项)	国家自然科学基金重大项目	面向重大装备制造的集群机器人协同控制基础理论与关键技术研究	202301-202712 (2022年获批)	1483
	国家自然科学基金重大科研仪器研制项目	高端医药光谱成像与智能检测分析仪器研制	202101-202512	665
	军委科技委项目	无人集群系统XXX基础理论与关键技术研究	202211-202611	2502
	军委科技委项目	目标景象快速匹配XXX技术	202201-202312	715
	湖南省自然科学基金重大项目	全天候多工况智能感知与信息处理关键技术及应用研究	202201-202512	1000
近五年主讲 课程情况 (限5门)	时间		课程名称	学时
	2018-2022		人工智能技术导论	32
	2019-2022		智能自动化技术	32
	2019-2022		智能感知与控制系统	32

二级学科名称		智能机器人技术与系统							
姓名	张辉	性别	男	出生年月	198301	专业技术职务	教授	所在院系	机器人学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学科带头人			是否银龄教师		否		
最终学位或最后学历（包括学校、专业、时间）				博士，研究生（湖南大学、控制科学与工程、2012）					
学科带头人（学术骨干）简介		<p>对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字）</p> <p>教授，博士生导师，机器人视觉感知与控制技术国家工程研究中心副主任，国家青年拔尖人才，湖南省杰出青年基金获得者，湖南省科技领军人才。担任科技部“十四五”智能机器人重点专项专家组成员、中国图象图形学学会理事、副秘书长。主要从事机器人视觉检测、深度学习图像识别、机器人智能控制等领域研究工作。近年来，主持科技创新2030—“新一代人工智能”重大项目课题、国家自然科学基金共融机器人重大研究计划重点项目，国家重点研发计划子课题等20余项。在IEEE汇刊等期刊发表50多篇论文，授权国家发明专利38项。获2018年国家技术发明二等奖，以主要完成人获得省部级科学技术奖励一等奖8项。主要承担智能机器人技术与系统教学工作。</p>							
近五年教学科研情况		省部级及以上教学成果奖数	省部级及以上科研获奖数		主持省部级及以上科研项目		论文数	专著数	
		2	3	项目数	到账经费数（万元）				
				22	2400	100	2		
近五年代表性成果（限5项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）	成果名称		获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况	
		获奖	高端智能铸造机器人柔性生产线关键技术及成套装备		湖南省科技进步奖二等奖		2019	第一完成人	
		获奖	复杂铸件机器人柔性生产线智能打磨加工技术及装备		中国商业联合会科学技术奖一等奖		2019	第一完成人	
		专利	基于模仿与强化学习的医药机器人自主避障方法及系统		发明专利，ZL202210694891.X		2022	第一发明人	
		专利	一种基于混合监督学习的表面异常检测方法		发明专利，CN202111161614.4		2021	第一发明人	
		论文	A Practical Robotic Grasping Method by Using 6-D Pose Estimation With Protective Correction		IEEE Transactions on Industrial Electronics, 69(4), 3876-3886, 引用14次		2022	第一作者	

近五年主持的主要科研项目 (限5项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)
	国家自然科学基金重点项目	面向生物疫苗制造的配药制药共融机器人关键技术研究	202201-202512	240
	军委科技委项目	面向XX集成智能芯片中间件设计	202211-202411	165
	国家重点研发计划“新一代人工智能”专项课题	高端智能控制器的即插即用中间件及工具软件	202207-202506	480
	湖南省重点研发计划	高端生物医药智能无菌预充针机器人成套装备关键技术	202201-202512	100
	湖南省杰出青年基金	机器人视觉检测与自主学习	202101-202412	50
近五年主讲课程情况 (限5门)	时间		课程名称	学时
	2021-2022		计算机组成原理与嵌入式系统	64
	2021-2022		智能机器人技术与系统	48
	2021-2022		机器人工程基础实践	128

二级学科名称		智能机器人技术与系统							
姓名	梁桥康	性别	男	出生年月	198210	专业技术职务	教授	所在院系	电气与信息工程学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学术骨干			是否银龄教师			否	
最终学位或最后学历（包括学校、专业、时间）				博士，研究生（中国科学技术大学、控制科学与工程、2010年）					
学科带头人（学术骨干）简介		对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字） 教授、博士生导师，教育部青年长江学者，机器人视觉感知与控制技术国家工程研究中心副主任。近5年主持国家重点研发计划课题、自然科学基金等各类项目16项，以第一作者或通信作者发表SCI收录论文40余篇，获授权国家发明专利10余项。研发的机器人多维力触觉感知、视觉感知与人工智能技术应用等相关成果广泛应用于多家企业，取得了较好的经济效益，获省科学技术一等奖等奖励4项。获湖南省杰出青年基金资助，入选湖南省青年骨干教师、湖南省优秀党务工作者、湖南省教育系统优秀党务工作者、湖南大学优秀教师、湖南大学我心目中最敬爱的老师等荣誉称号，获湖南大学教学比赛一等奖。主要负责人工智能软件基础、算法原理等教学工作。							
近五年教学科研情况		省部级及以上教学成果奖数	省部级及以上科研获奖数		主持省部级及以上科研项目		论文数	专著数	
		2	3	项目数	到账经费数（万元）				
					12	478	45	3	
近五年代表性成果（限5项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）	成果名称		获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况	
		论文	Ultrathin Three-Axis FBG Wrist Force Sensor for Collaborative Robots		IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement, 1-15, 引用9次		2019	第一作者	
		论文	Feature Pyramid Nonlocal Network with Transform Modal Ensemble Learning for Breast Tumor Segmentation in Ultrasound Images		IEEE Transactions on Ultrasonics, Ferroelectrics and Frequency Control, 3549-3559, 引用17次		2021	通讯作者	
		专利	低标注成本的皮肤病图像分割方法、装置、设备及介质		发明专利，ZL202211332281.1		2022	第一发明人	
		专利	一种多敏感体分区灵敏度传感器		发明专利，ZL201921845235.5		2019	第一发明人	
		专利	全柔性六自由度细微操作平台		发明专利，ZL201110350403.5		2011	第一发明人	

近五年主持的主要科研项目 (限5项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)
	国家重点研发计划课题	机器人仿人针灸操作状态感知控制与系统实现研究	2022-2026	333
	国家自然科学基金面上项目	智能协作机器人柔性力觉感知与交互方法研究	2021-2024	62
	国家自然科学基金面上项目	宽量程内分区灵敏的光纤光栅多维力觉感知方法研究	2017-2020	65
	湖南省自然科学基金杰出青年基金	机器人智能感知	2022-2025	50
	国家自然科学基金青年项目	面向微细操控的全柔性并联力觉感知方法研究	2012-2015	24
近五年主讲课程情况 (限5门)	时间		课程名称	学时
	2021-2023		微机原理及应用	48
	2022-2023		软件技术基础	32
	2021-2023		机器人控制	32

二级学科名称		智能机器人技术与系统							
姓名	周易	性别	男	出生年月	198909	专业技术职务	教授	所在院系	机器人学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学术骨干			是否银龄教师		否		
最终学位或最后学历（包括学校、专业、时间）				博士，研究生（澳大利亚国立大学、工程与计算机科学、2018）					
学科带头人（学术骨干）简介		对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字） 教授，博士生导师，国家优秀青年基金（海外）获得者，研究兴趣包括视觉里程计（VO）、同时定位和建立地图（SLAM）、多视角几何、仿神经形态学的动态视觉传感器（Dynamic Vision Sensor）。科研成果多发表于机器人和计算机视觉领域的国际顶级期刊和会议中（如 IEEE Transaction on Robotics, ICRA, IROS, ECCV 等）。曾提出世界上第一款基于仿神经形态学动态视觉传感器的视觉里程计开源解决方案，受到学术界的广泛关注，同时得到该领域工业界领头羊企业（瑞士 iniVation 公司）的高光报道。承担智能机器人系统、机器人工程高级实践、无人机建模与控制等课程教学工作。							
近五年教学科研情况		省部级及以上教学成果奖数	省部级及以上科研获奖数		主持省部级及以上科研项目		论文数	专著数	
		0	0	项目数	到账经费数（万元）				
					1	200	6	0	
近五年代表性成果（限5项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）	成果名称		获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况	
		论文	Event-based Stereo Visual Odometry		IEEE Transactions on Robotics, 1433-1450, 引用 102 次		2021.10	第一作者	
		论文	Canny-VO: Visual Odometry with RGB-D Cameras Based on Geometric 3-D-2-D Edge Alignment		IEEE Transactions on Robotics, 184-199, 引用 74 次		2019.02	第一作者	
		论文	Event-based Motion Segmentation with Spatio-Temporal Graph Cuts		IEEE Transactions on Neural Networks and Learning Systems, 4868-4880, 引用 38 次		2021.12	第一作者	
近五年主持的主要科研项目（限5项）		项目来源与项目类别	项目名称		起讫时间		到账经费（万元）		
		国家自然科学基金优秀青年科学基金项目（海外）	机器人视觉导航与定位		2022.11-2025.11		200		

近五年主讲 课程情况 (限 5 门)	时间	课程名称	学时
	2022-2023	智能机器人系统	64
	2022-2023	机器人工程高级实践	128
	2022-2023	无人机建模与控制	32

二级学科名称		智能机器人技术与系统							
姓名	毛建旭	性别	男	出生年月	197407	专业技术职务	教授	所在院系	电气与信息工程学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学术骨干			是否银龄教师		否		
最终学位或最后学历 （包括学校、专业、时间）				博士，研究生（湖南大学、控制理论与控制工程、2003）					
学科带头人 （学术骨干） 简介		对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字） 教授、博士生导师，主要从事机器视觉与图像处理、智能机器人系统等方面的教学和科研工作，任教育部视觉控制技术与应用工程研究中心副主任，机械工业先进制造视觉检测与控制技术重点实验室副主任。先后主持国家重点研发计划项目、国家自然科学基金重点和面上项目、国防科技创新特区课题、国家科技支撑计划子课题等10多项，科研成果获国家科技进步二等奖1项，国家技术发明二等奖1项，省部科技进步奖特等奖1项、一等奖5项、二等奖1项，发表学术论文100余篇，授权国家发明专利50多项，出版专著1部。主要授课内容有软件技术基础、数字电子技术、计算机视觉等课程。							
近五年教学科研情况		省部级及以上 教学成果奖数	省部级及以上 科研获奖数	主持省部级及以上 科研项目		论文数	专著数		
				项目数	到账经费数 （万元）				
		2	3	8	1726	32	0		
近五年代表性 成果 （限5项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）	成果名称	获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况		
		论文	Adaptive Tracking Control of Nonholonomic Mobile Manipulators Using Recurrent Neural Networks	International Journal of Control, Automation and Systems, 16: 1390-1403, 引用38次		2018	通讯作者		
		专利	自适应随机块卷积核网络的高光谱中药材鉴别方法	发明专利，ZL202111593705.5		2021	第一发明人		
		专利	一种基于点云空间分布映射的激光雷达数据的学习方法	发明专利，ZL202211518994.7		2022	第一发明人		
		专利	一种曲面屏图像中点阵坐标修正与填补的方法及相关装置	发明专利，ZL02210879305.9		2022	第一发明人		
		专利	一种曲面屏图像的灰度校正方法及相关装置	发明专利，ZL202210709298.8		2022	第一发明人		

近五年主持的主要科研项目 (限5项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)
	国家重点研发计划项目	面向船舶制造过程管控平台开发及应用示范	202011-202310	748
	国家自然科学基金重点项目	复杂受限环境多模态三维感知研究	202201-202612	290
	国家自然科学基金重大项目课题	大范围场景下集群多模态精准感知	202201-202712	200
	湖南省科技重大专项子项目	能制造生产管控优化关键技术及系统研发	202201-202512	150
	湖南省重点研发项目	生物制药机器人自动化生产线成套设备关键技术研究与应用	201801-202112	460
近五年主讲课程情况 (限5门)	时间		课程名称	学时
	2018-2022		软件技术基础	220
	2018-2020		模拟电子技术	192
	2018-2022		计算机视觉	32

二级学科名称		智能机器人技术与系统							
姓名	钟杭	性别	男	出生年月	199011	专业技术职务	副教授	所在院系	机器人学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学术骨干			是否银龄教师		否		
最终学位或最后学历 （包括学校、专业、时间）				博士，研究生（湖南大学、控制科学与工程、2020）					
学科带头人 （学术骨干） 简介		对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字） 副教授，博士生导师，湖南省科技创新领军人才、博士后创新人才支持计划入选者，机器人视觉感知与控制技术国家工程研究中心骨干成员，担任中国自动化学会机器人智能专委会委员、青年工作委员会委员等。主要从事空中机器人、集群机器人、机器人视觉伺服、嵌入式系统应用等领域研究工作，获湖南省优秀博士学位论文、IEEE ICARM2022最佳论文奖等。主持国家重点研发计划青年科学家项目、国家自然科学基金青年项目、博士后创新人才支持计划项目、湖南省自然科学基金青年项目等。技术成果获2020年湖南省科学技术创新团队奖、2018年中国机械工业科学技术二等奖、2017年湖南省科技进步一等奖等。主要负责机器人感知与自主控制相关基础课程教学。							
近五年教学科研情况		省部级及以上 教学成果奖数	省部级及以上 科研获奖数		主持省部级及以上 科研项目		论文数	专著数	
				项目数	到账经费数 （万元）				
		0	6		8	657	43	0	
近五年代表性 成果 （限5项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）	成果名称		获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况	
		论文	A Practical Visual Servo Control for Aerial Manipulation Using a Spherical Projection Model		IEEE Transactions on Industrial Electronics, 67 (12), 10564-10574, 引用次数: 41		2020	第一作者	
		论文	A Homography-Based Visual Servo Control Approach for an Underactuated Unmanned Aerial Vehicle in GPS-Denied Environments		IEEE Transactions on Intelligent Vehicles, 8 (2), 1119-1129, 引用次数: 9		2022	第一作者	
		论文	Vision-Based Formation Control of Mobile Robots With FOV Constraints and Unknown Feature Depth		IEEE Transactions on Control Systems Technology, 29 (5), 2231-2238, 引用次数: 37		2022	通讯作者	

	专利	一种用于空中接触式无损检测作业的机器人及控制方法	发明专利， ZL202111594747.0	2021	第一发明人
	专利	一种用于输电线路维护的空中作业机器人	发明专利， ZL202010916309.0	2020	第一发明人
近五年主持的主要科研项目 (限5项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)	
	国家重点研发计划青年科学家项目	刚柔软一体化空中接触式作业机器人系统及应用	202211-202511	200	
	国家自然科学基金联合重点项目课题	面向跨场景自主作业的机器人应用验证及性能评估	202301-202612 (2022年获批)	74.7	
	国家自然科学基金青年项目	空中作业机器人接触模态动力学耦合建模与自主控制方法研究	202110-202410	30	
	中国博士后科学基金会，博新计划	博士后创新人才支持计划	202007-202207	63	
近五年主讲课程情况 (限5门)	时间		课程名称	学时	
	2022-2023		计算机组成原理与嵌入式系统	64	
	2022-2023		机器人工程中级实践	192	
	2022-2023		智能机器人系统	32	

二级学科名称		智能基础理论							
姓名	李树涛	性别	男	出生年月	197210	专业技术职务	教授	所在院系	机器人学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学科带头人			是否银龄教师		否		
最终学位或最后学历（包括学校、专业、时间）				博士，研究生（湖南大学、控制理论与控制工程、2001）					
学科带头人（学术骨干）简介		对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字） 湖南大学副校长，长江学者，国家杰青，“万人计划”领军人才，机器人视觉感知与控制技术国家工程研究中心首席科学家，兼任国家自然科学基金委创新群体负责人、视觉感知与人工智能湖南省重点实验室主任、教育部“111”引智基地负责人，中国图像图形学会常务理事，IEEE地球科学与遥感学会长沙分会主席，IEEE Fellow，科睿唯安高被引科学家。长期围绕遥感图像信息融合、高分辨成像与图像识别开展研究，获国家自然科学二等奖1项，国家科技进步二等奖2项，国家科技进步奖创新团队奖1项，先后承担国家和省部级课题30项。出版著作2部，发表学术论文300篇，论文总他引2.7万余次，授权发明专利30余项。承担数字图像处理、人工智能导论等专业课程的教学工作。							
近五年教学科研情况		省部级及以上教学成果奖数		省部级及以上科研获奖数		主持省部级及以上科研项目		论文数	专著数
						项目数	到账经费数（万元）		
		2		4		7 6357		82	2
近五年代表性成果（限5项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）		成果名称		获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况
		获奖		多模图像结构化稀疏表示与融合理论方法研究		国家级自然科学二等奖		201912	第一完成人
		获奖		高分辨高光谱遥感图像高效识别理论方法		湖南省自然科学一等奖		202112	第一完成人
		获奖		优秀传统文化育经世致用领军人才的探索与实践		第十三届湖南省高等教育教学成果一等奖		202205	第一完成人
		专利		基于子空间稀疏特征融合的多模态情感识别方法及系统		发明专利，ZL202011019175.9		202011	第一发明人
		专利		种多光谱与全色图像联合配准与模糊核估计方法与系统		发明专利，ZL202110542741.2		202110	第一发明人

近五年主持的主要科研项目 (限5项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)
	军委科技委重点项目	多源异构信息 XX 高分辨率智能感知技术	202101-202312	3000
	国家自然科学基金创新研究群体项目	多模图像融合感知	202211-202511	1000
	国家重点研发计划	多模态融合的机器人自然交互	201911-202211	908
	国家自然科学基金重大项目	多维高分辨图像解混、重构、融合与增强方法研究	201812-202312	323
	国家自然科学基金国际合作项目	高分辨率高光谱遥感图像信息获取与处理	201510-201910	292
近五年主讲课程情况 (限5门)	时间		课程名称	学时
	2020-2023		信号与系统	48
	2018-2023		现代图像处理与模式识别	32
	2021-2023		图像获取与处理	32

二级学科名称		智能基础理论							
姓名	康旭东	性别	男	出生年月	198505	专业技术职务	教授	所在院系	机器人学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学科带头人			是否银龄教师		否		
最终学位或最后学历（包括学校、专业、时间）				博士，研究生（湖南大学、控制科学与工程、2015）					
学科带头人（学术骨干）简介		对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字） 国家万人计划青年拔尖人才，湖湘青年英才，湖南省杰出青年科学基金获得者，博士生导师。长期围绕高分辨高光谱图像获取与处理，图像融合与识别与人工智能基础理论开展研究，发表高水平学术论文100余篇。主持国家重点研发课题、国家自然科学基金项目等国家级项目3项。研究成果应用于中国空间技术研究院新一代高光谱详查卫星等，获2019年度国家自然科学基金二等奖（排名第3），2021年度湖南省自然科学一等奖（排名第2），2017年度湖南省自然科学奖一等奖（排名第3），中国图象与图形学会2017年度优秀博士学位论文。担任《IEEE TGRS》，《IEEE GRSL》，《IEEE JMASS》，《遥感学报》等国内外知名期刊编委。承担人工智能导论、遥感图像分析处理等专业课程的教学工作。							
近五年教学科研情况		省部级及以上教学成果奖数	省部级及以上科研获奖数	主持省部级及以上科研项目		论文数	专著数		
				项目数	到账经费数（万元）				
		0	3	8	698.15	68	1		
近五年代表性成果（限5项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）	成果名称	获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况		
		论文	Fog Model-Based Hyperspectral Image Defogging	IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing, 60, 1-12, 引用9次		202108	第一作者		
		论文	Detection and correction of mislabeled training samples for hyperspectral image classification	IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing, 56(10), 引用86次		201804	第一作者		
		论文	Hyperspectral image visualization with edge-preserving filtering and principal component analysis	Information Fsuion, 57, 引用49次		202005	第一作者		

	论文	The potential of hyperspectral image classification for oil spill mapping	IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing, 60, 引用 14 次	202209	第一作者
	论文	Multilayer degradation representation-guided blind super-resolution for remote sensing images	IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing, 60, 引用 12 次	202209	第一作者
近五年主持的主要科研项目 (限 5 项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)	
	国家重点研发计划课题	多源卫星数据精准高效融合检测识别理论与方法	202112-202612	332	
	湖南省杰出青年科学基金项目	遥感图像融合与识别	202101-202312	50	
	国家青年拔尖人才项目	多维高分目标探测与识别技术	202012-202212	160	
	国家自然科学基金	高光谱图像分类训练样本问题研究	202012-202312	63	
	中国空间技术研究院预研项目	高光谱多模态场景理解技术研究	202210-202410	57	
五年主讲课程情况 (限 5 门)	时间		课程名称	学时	
	2020-2022		系统工程	32	
	2019-2021		数字图像处理	32	
	2020-2021		机器视觉检测	32	
	2018-2022		系统工程导论	32	

二级学科名称		智能基础理论							
姓名	刘海波	性别	男	出生年月	198312	专业技术职务	教授	所在院系	机器人学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学术骨干			是否银龄教师		否		
最终学位或最后学历（包括学校、专业、时间）				博士，研究生（国防科技大学、物理学、2012）					
学科带头人（学术骨干）简介		对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字） 教授，博士生导师，湖南省系统仿真学会副理事长、中国人工智能学会智能融合专委会副秘书长、中国自动化学会空间无人系统自主运行专委会委员。长期围绕图像测量、视觉感知与人工智能开展研究，主持国家自然科学基金3项、基础加强项目子课题1项、国防973项目课题1项、探月三期专项1项、国家863课题1项、军内科研项目1项，其它课题6项；作为技术骨干承担了国家重大科学仪器设备开发专项、武器装备研制等10余项课题的技术攻关。发表学术论文50余篇（SCI 30余篇）；第一完成人授权发明专利12项、软件著作权2项；获军队优秀专业技术人才岗位津贴、军队科技进步二等奖。承担信号处理原理与系统、开源程序设计相关课程等教学工作。							
近五年教学科研情况		省部级及以上教学成果奖数		省部级及以上科研获奖数		主持省部级及以上科研项目		论文数	专著数
		0		0		项目数	到账经费数（万元）		
						5	642	13	0
近五年代表性成果（限5项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）		成果名称		获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况
		论文		Linear programming-based reconstruction algorithm for limited angular sparse-view tomography		Optics and Lasers in Engineering, 140: 106524. 引用4次		2021	通讯作者
		论文		Three-dimensional shape reconstruction of uncooperative spacecraft with texture-guided depth upsampling		Measurement Science and Technology, 32(9): 095006. 引用3次		2021	通讯作者
		专利		一种远心立体视觉测量方法		发明专利，201611208159.8		2019	第一发明人

	专利	一种远心双目立体视觉测量系统的通用性标定方法	发明专利， 201710963810.0	2019	第一发明人
	获奖	军队优秀专业技术人才岗位津贴	军队奖励	2019	第一完成人
近五年主持的主要科研项目 (限5项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)	
	973 计划课题	XX 定位测速误差分析与补偿方法	201601-202012	267	
	军科委创新特区项目	多源异构融合 XXX 目标精准识别算法	202211-202411	100	
	国家自然科学基金面上项目	基于结构光超分辨成像的三维数字图像相关方法	201901-202212	63	
	国家自然科学基金面上项目	基于压缩感知的时域超分辨光测图像获取方法	202101-202412	62	
	军科委基础加强自主科研项目子课题	XX 目标视觉测量技术	202011-202111	150	
近五年主讲课程情况 (限5门)	时间		课程名称	学时	
	2022-2023		信号处理原理与系统	16	
	2022-2023		开源程序设计及视觉信息处理算法实现	32	
	2022-2023		图像处理算法开源程序设计	32	

二级学科名称		智能基础理论								
姓名	郭振远	性别	男	出生年月	198207	专业技术职务	教授	所在院系	数学学院	
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学术骨干			是否银龄教师		否			
最终学位或最后学历 （包括学校、专业、时间）				博士，研究生（湖南大学、应用数学、2009）						
学科带头人 （学术骨干） 简介		<p>对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字）</p> <p>教授，博士生导师，岳麓学者特聘教授，入选香江学者计划以及科睿唯安“全球高被引科学家”。主要研究方向为神经网络、复杂网络同步控制、动力学优化等，在科学出版社出版专著1部，在国际知名期刊上发表SCI收录论文80多篇，其中IEEE Transactions系列论文30余篇，14篇入选ESI高被引论文，他引2000余次。获湖南省自然科学一等奖一项。主持国家自然科学基金项目3项，省部级项目6项。近五年承担了五门课程的教学任务，总课时为1280学时。课堂教学受到了学生和督导的一致好评，2018年获得了湖南大学教学比赛二等奖和年度教学优秀奖，2020年获得湖南大学年度教学优秀奖。承担人工智能基础、神经网络数学基础等专业课程的教学工作。</p>								
近五年教学 科研情况		省部级及以上 教学成果奖数		省部级及以上 科研获奖数		主持省部级及以上 科研项目		论文数	专著数	
		1		1		项目数	到账经费数 （万元）			
						5		142.10	53	0
近五年代表性 成果 （限5项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）		成果名称		获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况	
		论文		Finite-Time and Fixed-Time Synchronization of Coupled Switched Neural Networks Subject to Stochastic Disturbances		IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems, 52(10), 6511-6523, 引用10次		202202	第一作者	
		论文		Global Exponential Synchronization of Coupled Delayed Memristive Neural Networks With Reaction-Diffusion Terms via Distributed Pinning Controls		IEEE Transactions on Neural Networks and Learning Systems, 32(1), 105-116, 引用44次		202101	第一作者	

	论文	Multistability of Recurrent Neural Networks With Piecewise-Linear Radial Basis Functions and State-Dependent Switching Parameters	IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems, 50(11), 4458-4471, 引用 28 次	202007	第一作者
	论文	Event-Based Synchronization Control for Memristive Neural Networks With Time-Varying Delay	IEEE Transactions on Cybernetics, 49(9), 3268-3277, 引用 91 次	201906	第一作者
	论文	Multistability of Switched Neural Networks With Piecewise Linear Activation Functions Under State-Dependent Switching	IEEE Transactions on Neural Networks and Learning Systems, 30(7), 2052-2066, 引用 34 次	201907	第一作者
近五年主持的主要科研项目 (限 5 项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)	
	国家自然科学基金面上项目	基于通信节能和网络安全的随机忆阻神经网络的同步控制及其在优化中的应用	202201-202512	28	
	国家自然科学基金面上项目	基于忆阻的群集神经动力学分析及其在优化中的应用	201601-201912	15.1	
	湖南省科技计划项目	复杂动态环境中高端智能机器人协同控制建模、优化与实现	202012-202112	30	
	湖南省自然科学基金面上项目	忆阻神经网络模型的同步和控制研究	201901-202112	10	
	重庆市自然科学基金面上项目	时滞忆阻神经网络的多稳定性分析及其在联想记忆中的应用	202208-202507	10	
近五年主讲课程情况 (限 5 门)	时间		课程名称	学时	
	2018-2022		复变函数	64	
	2018-2022		常微分方程	688	
	2018-2022		泛函微分方程(硕)	48	

	2018-2022	泛函微分方程（博）	288
	2020-2022	不连续微分方程	192

二级学科名称		智能基础理论							
姓名	白敏茹	性别	女	出生年月	196802	专业技术职务	教授	所在院系	数学学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学术骨干			是否银龄教师		否		
最终学位或最后学历 （包括学校、专业、时间）				博士，研究生（湖南大学、应用数学、2004）					
学科带头人 （学术骨干） 简介		<p>对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字）</p> <p>教授，博士生导师，担任中国运筹学会数学规划分会常务理事，湖南省运筹学会理事长，湖南省计算数学与应用软件学会副理事长，湖南省自然科学学会研究会常务理事。长期从事最优化理论、方法及其应用研究，主持国家自然科学基金面上项目（2项）和湖南省自然科学基金等项目，取得了系列研究成果，在 <i>Inverse Problems</i>, <i>SIAM Journal on Imaging Sciences</i>, <i>SIAM Journal of Matrix Analysis and Applications</i>, <i>Journal of Scientific Computing</i> 等学术期刊上发表论文30余篇，2018年获得湖南省自然科学二等奖（第二），培养博士生中2人获得湖南省优秀博士学位论文奖。近五年讲授本科生最优化理论和方法，以及研究生和博士生课程：变分分析、凸分析、数值最优化、大数据分析中的优化算法、优化前沿专题选讲。</p>							
近五年教学 科研情况		省部级及以上 教学成果奖数		省部级及以上 科研获奖数		主持省部级及以上 科研项目		论文数	专著数
		0		1		项目数	到账经费数 （万元）		
								7	0
近五年代表性 成果 （限5项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）		成果名称		获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况
		论文		Robust Tensor Completion: Equivalent Surrogates, Error Bounds, and Algorithms		SIAM J. Imaging Sciences. 2022, 15(2):625—669. 引用9次		2022	通讯作者
		论文		Nonlocal robust tensor recovery with nonconvex regularization		Inverse Problems 37 (2021) 035001 (32pp). 引用34次		2021	通讯作者
		论文		Robust Low Transformed Multi-Rank Tensor Methods for Image Alignment		Journal of Scientific Computing 87(2021):24 (1-40). 引用12次		2021	通讯作者

	论文	Nonconvex Optimization for Robust Tensor Completion from Grossly Sparse Observations	Journal of Scientific Computing (2020) 85:46. 引用 25 次	2020	通讯作者
	论文	A descent cautious BFGS method for computing US-eigenvalues of symmetric complex tensors	Journal of Global Optimization, 2020, vol. 76(4), pages 889-911. 引用 4 次	2020	第一作者
近五年主持的主要科研项目 (限 5 项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)	
	国家自然科学基金面上项目	低秩张量优化理论、方法及应用研究	202001-202312	52	
	国家自然科学基金面上项目	张量的低秩逼近及其应用	201601-201912	50	
近五年主讲课程情况 (限 5 门)	时间		课程名称	学时	
	2019-2020		优化前沿专题宣讲	64	
	2019-2022		数值最优化	64	
	2020-2022		大数据分析中的优化算法	64	
	2018-2022		凸分析	64	
	2020-2022		变分分析	64	

二级学科名称		智能基础理论								
姓名	佃仁伟	性别	男	出生年月	199306	专业技术职务	副教授	所在院系	机器人学院	
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学术骨干			是否银龄教师			否		
最终学位或最后学历（包括学校、专业、时间）				博士，研究生（湖南大学、模式识别与智能系统、2020）						
学科带头人（学术骨干）简介		对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字） 副教授、博士生导师，长期致力于图像融合、高光谱计算成像研究，以第一作者/通讯作者在 IEEE TPAMI、IEEE TIP 等国际顶级期刊和会议发表论文 17 篇，ESI 高被引论文 7 篇，热点论文 1 篇，授权发明专利 15 项。入选博士后创新人才支持计划和湖湘青年英才计划，获吴文俊人工智能优秀青年奖、中国图象图形学学会优秀博士学位论文奖、粤港澳大湾区国际算法算例大赛一等奖和 IEEE 地球科学与遥感大会最佳学生论文提名奖。主持军委科技委重点项目课题、湖南省优秀青年基金、国家自然科学基金青年基金、中国人工智能学会-华为 MindSpore 学术奖励基金等多项科研项目。承担数字电路设计、计算机视觉等相关课程等教学工作。								
近五年教学科研情况		省部级及以上教学成果奖数		省部级及以上科研获奖数		主持省部级及以上科研项目		论文数	专著数	
		0		0		项目数	到账经费数（万元）			
						6		328	33	0
近五年代表性成果（限 5 项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）		成果名称		获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况	
		获奖		高分辨率高光谱融合计算成像方法与装置研究		中国人工智能学会吴文俊人工智能优秀青年奖		2022	第一完成人	
		获奖		高光谱和多光谱图像融合方法研究		中国图象图形学学会优秀博士学位论文奖		2020	第一完成人	
		论文		Regularizing Hyperspectral and Multispectral Image Fusion by CNN Denoiser		IEEE Transactions on Neural Networks and Learning Systems, 32(3), 1124-1135, 184 次（ESI 热点/高被引论文）		202103	第一作者	
		论文		Learning a low tensor-train rank representation for hyperspectral image super-resolution		IEEE Transactions on Neural Networks and Learning Systems, 30(9), 2672-2683, 244 次（ESI 高被引论文）		201909	第一作者	

近五年主持的主要科研项目 (限5项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)
	国家自然科学基金青年项目	高分辨率高光谱融合计算成像方法研究	202301-202512 (2022年获批)	30
	军委科技委项目	XXX 成像载荷研究	202101-202312	175
	博士后创新人才支持计划	高时-空-谱分辨率遥感成像方法研究	202008-202207	63
近五年主讲课程情况 (限5门)	时间		课程名称	学时
	2022-2023		图像获取与处理	32
	2022-2023		图像获取与处理	32
	2022-2023		数字电路与系统设计	64

二级学科名称		人工智能							
姓名	李智勇	性别	男	出生年月	197105	专业技术职务	教授/院党委书记	所在院系	机器人学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学科带头人			是否银龄教师			否	
最终学位或最后学历（包括学校、专业、时间）				博士，研究生（湖南大学、控制理论与控制工程、2004）					
学科带头人（学术骨干）简介		<p>对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字）</p> <p>教授，博士生导师，湖南省普通高校“人工智能”方向学科带头人、“岳麓学者”特聘教授。曾于德国 Dortmund 大学计算机科学系从事博士后研究，于美国麻省大学 Lowell 分校进行学术访问。多年以来致力于计算机视觉与自主智能（智能机器人、无人驾驶车）、机器学习与大数据智能（边缘计算、行业大数据）以及智能系统计算结构（CPS）的前沿技术研究，申请国家发明专利 30 余项，发表高水平论文 130 余篇。主持国家自然科学基金-区域创新发展联合重点项目、重大研究计划等重大重点项目 20 余项。曾获国家级教学成果二等奖、湖南省教学成果一等奖、湖南省科技进步二等奖、湖南省技术发明二等奖等。承担人工智能基础、机器学习与大数据分析专业课程的教学工作。</p>							
近五年教学科研情况		省部级及以上教学成果奖数	省部级及以上科研获奖数	主持省部级及以上科研项目		论文数	专著数		
				项目数	到账经费数（万元）				
		4	2	7	1106.87	56	0		
近五年代表性成果（限 5 项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）	成果名称	获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况		
		获奖	面向电网优化运营的电力大数据智能分析关键技术及应用	湖南省科学技术进步二等奖		202005	第一完成人		
		论文	Robust object tracking via weight-based local sparse appearance model	IEEE Transactions on Image Processing, 4958-4970, 引用 41 次		201810	通讯作者		
		专利	基于孪生网络的多模板视觉目标跟踪方法	发明专利，ZL202011485768.4		202012	第一发明人		
		论文	Robust Visual Tracking via Multitask Sparse Correlation Filters Learning	IEEE Transactions on Neural Networks and Learning Systems, 34(1), 502-515, 引用 8 次		202107	通讯作者		

	论文	Visual Tracking With Weighted Adaptive Local Sparse Appearance Model via Spatio-Temporal Context Learning	IEEE Transactions on Image Processing, 27(9), 4478-4489, 引用 41 次	202108	通讯作者
近五年主持的主要科研项目 (限 5 项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)	
	国家自然科学基金-区域创新发展联合重点项目	城市智能客车多模态协同感知与安全高效行驶关键技术研究	202201 - 202512	338	
	国家重点研发计划“智能机器人”专项	精细化柔性灵巧机器人作业技术	201906 - 202205	394	
	国家自然科学基金面上项目	自动驾驶系统的 CPS 计算架构与视觉感知方法研究	202001 - 202312	89	
	国家自然科学基金面上项目	面向大数据分析系统的任务调度优化方法研究	201701 - 202012	56	
	湖南省创新建设重点专项	基于工业互联网的离散制造行业智能化关键技术	201901 - 202112	200	
近五年主讲课程情况 (限 5 门)	时间		课程名称	学时	
	2018.02 - 2022.06		从自然世界到智能时代	32	
	2018.02 - 2018.06		机器学习与大数据分析	32	
	2022.02 - 2023.06		智能机器人创新设计	32	

二级学科名称		人工智能							
姓名	刘敏	性别	男	出生年月	198112	专业技术职务	教授	所在院系	电气与信息工程学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学科带头人			是否银龄教师			否	
最终学位或最后学历（包括学校、专业、时间）				博士，研究生（美国加州大学河畔分校、电子工程专业、2012）					
学科带头人（学术骨干）简介		对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字）							
		教授，博士生导师，国家重点研发计划项目首席科学家，入选国家高层次青年人才，兼任机械工业先进制造视觉检测与控制技术重点实验室主任、视觉感知与人工智能湖南省重点实验室副主任、中国图象图形学学会组织建设工作委员会秘书长等。主要从事医学影像分析、工业视觉检测等领域模式识别、图像处理等研究工作。近年来，先后主持国家重点研发计划项目、国家自然科学基金联合重点支持项目、湖南省杰出青年基金等多，在国际顶级期刊和会议上发表学术论文 90 余篇，获中国自动化学会青年科学家奖、湖南省科学技术创新团队奖、国家教学成果二等奖、湖南省高等教育教学成果奖特等。承担计算机视觉与机器学习理论方法专业基础课程的教学工作。							
近五年教学科研情况	省部级及以上教学成果奖数		省部级及以上科研获奖数		主持省部级及以上科研项目		论文数	专著数	
	2		1		项目数	到账经费数（万元）			
						12	2456	30	0
近五年代表性成果（限5项）	成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）		成果名称		获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况	
	获奖		第八届中国自动化学会青年科学家奖		中国自动化学会青年科学家奖		202212	第一完成人	
	论文		HDCB-Net: A neural network with the hybrid dilated convolution for pixel-level crack detection on concrete bridges		IEEE Transactions on Industrial Informatics, vol.17(8): 5485-5494, 引用次数 77 次		202010	通讯作者	
	专利		一种基于视频轨迹特征关联学习的无监督行人重识别方法		发明专利，ZL202110715016.0		202206	第一发明人	
	专利		一种三维数字图像中分支点的快速检测方法		发明专利，ZL202010267759.1		202207	第一发明人	

	专利	基于注意力机制的卷积神经网络医学图像关键点检测方法	发明专利， ZL202110687012.6	202204	第一发明 人
近五年主持的主要科研项目 (限5项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)	
	国家重点研发计划项目	基于视觉感知的复杂外形产品表面缺陷检测理论方法研究与应用	202211-202510	1000	
	国家重点研发计划政府间科技合作专项	面向腔镜手术机器人的多模态感知和控制方法研究	202212-202512	200	
	国家自然科学基金联合基金重点项目	数据与知识联合驱动的手术机器人多源目标协同识别	202301-202512 (2022年获批)	259	
	国家自然科学基金面上项目	三维图像栈中大脑神经元关键点检测及其形态重建研究	202101-202412	58	
	长沙市知识产权局专利转化项目	面向智慧能源的人工智能关键技术研发专利组合培育项目	202101-202312	155	
近五年主讲课程情况 (限5门)	时间		课程名称	学时	
	2018-2022		智能控制前沿讲座	48	
	2018-2022		数字图像处理	48	
	2018-2022		自动化专业英语	32	

二级学科名称		人工智能							
姓名	方乐缘	性别	男	出生年月	198505	专业技术职务	教授	所在院系	电气与信息工程学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学术骨干			是否银龄教师		否		
最终学位或最后学历（包括学校、专业、时间）				博士，研究生（湖南大学、控制科学与工程、2015）					
学科带头人（学术骨干）简介		对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字） 教授，博士生导师，国家自然科学基金优秀青年基金获得者，入选科睿唯安(ClarivateAnalytics)全球“高被引科学家”，爱思唯尔“中国高被引学者”。长期从事图像智能处理与分析方向的研究，取得了一系列具有创新性的研究成果，在IEEE TPAMI、IEEE TIP等发表74篇论文，谷歌学术引用1.4万余次，ESI高被引论文22篇，授专利16项(转化2项)。获国家自然科学基金二等奖1项（序2）、湖南省自然科学一等奖2项（序2和3），主持国家优青、基金委联合基金重点、国家重点研发计划课题等项目。担任IEEE TIP、TNNLS、TGRS等期刊编委。承担计算机视觉与机器学习专业基础课程的教学工作。							
近五年教学科研情况		省部级及以上教学成果奖数		省部级及以上科研获奖数		主持省部级及以上科研项目		论文数	专著数
		0		2		项目数 到账经费数（万元） 9 1250			
近五年代表性成果（限5项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）		成果名称		获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况
		专利		遥感图像语义分割方法、装置、计算机设备和存储介质		发明专利， ZL202110562979.1		202112	第一发明人
		专利		基于深度双边滤波的点监督遥感图像语义分割方法及系统		发明专利， ZL202111051427.0		202202	第一发明人
		论文		Intra-and Inter-Slice Contrastive Learning for Point Supervised OCT Fluid Segmentation		SCI-区，IEEE TransactionsonImage Processing，卷号31，页码1870-1881，引用次数31次		202202	通讯作者

	论文	Deep Bilateral Filtering Network for Point-Supervised Semantic Segmentation in Remote Sensing Images	SCI 一区, 期刊:IEEETransactions on ImageProcessing, 卷号 31 页码 7419-7434, 引用次数 29 次	202211	通讯作者
	论文	Noise-powered disentangled representation for unsupervised speckle reduction of optical coherence tomography images	SCI 一区, EEE Transactionson MedicalImaging, 卷号 40, 页码 2600-2614, 引用次数 49 次	202012	通讯作者
近五年主持的主要科研项目 (限 5 项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)	
	国家自然科学基金联合基金重点项目	多时相遥感图像在轨实时智能分析与处理方法研究	202211-202511	256	
	国家重点研发计划课题	厨余垃圾智能分质除杂预处理技术及装备研究	202112-202412	403	
	国家自然科学基金优秀青年项目	图像重建与分析	202001-202312	150	
	国家自然科学基金面上项目	基于 OCT 图像多病变分析的视网膜疾病自动诊断方法研究	201801-202112	66	
	军科委项目	面向 XX 小样本机器学习方法研究	202203-202503	150	
近五年主讲课程情况 (限 5 门)	时间		课程名称	学时	
	2021-2022		现代图像处理与模式识别	32	
	2021-2022		人工智能前沿	32	
	2022-2023		机器视觉与图像处理	32	
	2020-2022		数字图像处理	32	
	2020-2021		机器人感知与学习	64	

二级学科名称		人工智能							
姓名	余洪山	性别	男	出生年月	198010	专业技术职务	教授	所在院系	机器人学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学术骨干			是否银龄教师		否		
最终学位或最后学历 （包括学校、专业、时间）				博士，研究生（湖南大学、控制科学与工程、2007）					
学科带头人 （学术骨干） 简介		对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字） 教授、博士生导师，近五年主持国家自然科学基金联合基金重点项目1项、面上项目3项、军委科技委173基金重点项目1项、国家重点研发项目课题1项、湖南省杰出青年基金项目、湖南省科技领军人才项目等，近5年在IEEE TNNLS/TIP、CVPR等高水平期刊和会议发表论文30余篇，获得2022首届湖南省先进制造业科技创新大赛-十大科技创新技术(1/9)、2019湖南省科技进步一等奖(2/12)、2018中国产学研合作创新成果一等奖(2/10)、2020年湖南省科学技术创新团队奖(10/15)等奖励。申请人兼任电子制造业智能机器人技术湖南省重点实验室主任、湖南省自动化学会理事、长沙市机器人产业联盟副理事长等职务，推动机器人视觉感知技术实现理论技术到产业应用的转化。							
近五年教学科研情况		省部级及以上 教学成果奖数		省部级及以上 科研获奖数		主持省部级及以上 科研项目		论文数	专著数
		0		0		项目数	到账经费数 （万元）		
						10	910	34	0
近五年代表性 成果 （限5项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）		成果名称		获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况
		论文		Fast ORB-SLAM Without Keypoint Descriptors		IEEE Transactions on Image Processing, 31: 1433 – 1446, 引用 8 次		202112	通讯作者
		论文		Small Object Augmentation of Urban Scenes for Real-Time Semantic Segmentation		IEEE Transactions on Image Processing, 29: 5175 – 5190, 引用 27 次		202003	通讯作者
		论文		NDNet: Narrow while Deep Network for Real-Time Semantic Segmentation		IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, 5508-5519, 引用 15 次		202004	通讯作者
		获奖		首届湖南省先进制造业科技创新大赛“十大科技创新技术”		湖南省先进制造业科技创新大赛		202212	第一完成人

	专利	一种基于双目相机及结构光编解码的测量系统及方法	发明专利， ZL201810424252.5，	202001	第一发明人
近五年主持的主要科研项目 (限5项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)	
	国家自然科学基金联合基金重点项目	面向健康监测与生活辅助的家用养老监护机器人关键技术研究	202001-202412	289	
	军委科技委国防创新特区	面向小样本数据的语义分割方法	202201-202512	200	
	国家自然科学基金面上项目	户外复杂动态场景机器人三维语义分割与目标检测技术	201901-202212	63	
	湖南省杰出青年基金项目	动态大规模场景机器人三维语义地图创建与定位方法	202101-202312	50	
	湖南省重点研发计划项目	工业机器人三维视觉识别与伺服控制关键技术	201801-202012	80	
近五年主讲课程情况 (限5门)	时间		课程名称	学时	
	2018-2022		过程控制与仪表	48	
	2018-2022		科学与工程计算方法	48	
	2020-2022		模式识别与机器学习	48	

二级学科名称		人工智能							
姓名	王树林	性别	男	出生年月	196411	专业技术职务	教授	所在院系	信息科学与工程学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学术骨干			是否银龄教师			否	
最终学位或最后学历（包括学校、专业、时间）				博士，研究生（香港理工大学、计算机科学与技术、2015）					
学科带头人（学术骨干）简介		对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字） 王树林，湖南大学信息科学与工程学院教授，博士生导师。从事科研与教学工作。主要讲授软件工程、分布式数据库原理、计算机组成原理、计算理论、形式语言与自动机理论、ACM国际大学生程序设计、生物信息学基础等核心课程。近些年来，在国内外有影响的学术刊物上发表五十余篇科研论文，同时还是《新一代信息技术》杂志的编委，主持完成国家自然科学基金面上项目三项，并主持完成国家重点研发计划课题一项。目前主要从事生物医学大数据的挖掘与分析研究。承担人工智能数学基础、算法原理、计算机程序设计等专业课程的教学工作。							
近五年教学科研情况		省部级及以上教学成果奖数	省部级及以上科研获奖数	主持省部级及以上科研项目		论文数	专著数		
				项目数	到账经费数（万元）				
		1	2	9	293.5	43	1		
近五年代表性成果（限5项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）	成果名称	获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况		
		论文	An Integrated Framework for Identifying Mutated Driver Pathway and Cancer Progression	IEEE/ACM transactions on computational biology and bioinformatics, 2017, 16(2): 455-464. 引用 14 次		2019	通讯作者		
		论文	Are dropout imputation methods for scRNA-seq effective for scATAC-seq data?	Briefings in Bioinformatics, 2022, 23(1): bbab442. 引用 4 次		2022	通讯作者		
		论文	CDSImpute: An Ensemble Similarity Imputation method for single-cell RNA sequence dropouts,” Computers in Biology and Medicine	Computers in Biology and Medicine, 2022, 146: 105658. 引用 3 次		2022	通讯作者		

	论文	Inferring Latent MicroRNA-Disease Associations on A Gene-Mediated Tripartite Heterogeneous Multiplexing Network	IEEE/ACM Transactions on Computational Biology and Bioinformatics, 2022, 19(6): 3190-3201. 引用 0 次	2022	通讯作者
	获奖	融合基因选择与相关滤波器的肿瘤亚型分类方法	省部级，计算机思政教学案例，一等奖	2022	第一完成人
近五年主持的主要科研项目（限 5 项）	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费（万元）	
	国家重点研发计划课题	基于超级计算的肿瘤大数据分析技术与人工智能诊断标准研究	201811-202111	337	
	国家自然科学基金面上项目	体细胞突变影响癌症进程的随机动力学模型研究	201701-202012	51	
	国家自然科学基金面上项目	基于新一代肿瘤测序数据的驱动通路发现与综合分析方法研究	201501-201812	62	
近五年主讲课程情况（限 5 门）	时间		课程名称	学时	
	2021-2022		形式语言与自动机理论	48	
	2020-2022		认知科学	48	
	2021-2022		生物信息学	32	
	2021-2022		数据挖掘	48	
	2021-2022		形势与政策	64	

二级学科名称		人工智能							
姓名	陈文锐	性别	男	出生年月	198607	专业技术职务	副教授	所在院系	机器人学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学术骨干			是否银龄教师		否		
最终学位或最后学历（包括学校、专业、时间）				博士，研究生（华中科技大学、机械电子工程、2017年）					
学科带头人（学术骨干）简介		<p>对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字）</p> <p>副教授、博士生导师、岳麓学者，机器人视觉感知与控制技术国家工程研究中心研究员，湖南省青年芙蓉学者，中国自动化学会混合智能专委会委员，主要从事灵巧手设计与控制、医疗辅助机器人等方面的教学与科研工作、中国仿真学会智能无人系统建模与仿真专委会委员，主持国家重点研发计划课题、国家自然科学基金面上项目、省重点领域研发计划项目等国家级省部级项目6项，与航天五院、博世、大疆等重点机构企业合作项目4项，在IEEE TRO、ICRA等机器人领域国际顶级学术期刊会议发表论文10余篇，已授权发明专利10项，获湖南省教学成果一等奖，承担机器人原理与机构设计、机器人控制等课程的教学工作。</p>							
近五年教学科研情况		省部级及以上教学成果奖数		省部级及以上科研获奖数		主持省部级及以上科研项目		论文数	专著数
		1		0		项目数	到账经费数（万元）		
						4300		5	0
近五年代表性成果（限5项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）		成果名称		获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况
		论文		Analysis and Synthesis of Underactuated Compliant Mechanisms Based on Transmission Properties of Motion and Force		IEEE Transactions on Robotics, 36(3): 773-788, 引用19次		2020	第一作者
		论文		Design and Experiments of a Three-Fingered Dexterous Hand Based on Biomechanical Characteristics of Human Hand Synergies		IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, 27(5): 2930-2941, 引用7次		2022	第一作者

	论文	Mechanical Adaptability Analysis of Underactuated Mechanisms	Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, 49: 426–435, 引用 25 次	2018	第一作者
	论文	一种协同驱动的 三指机器人灵巧手	发明专利, ZL201910347181.8	2019	第一发明人
	专利	一种曲面阵列式 触觉传感器及其 工作方法和机械手	发明专利, ZL202210537071.X	2022	第一发明人
近五年主持的主要科研项目 (限 5 项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)	
	国家重点研发计划课题	灵巧臂-手机机器人的技能学习发育系统与平台研制	202211-202510	210	
	国家自然科学基金面上项目	富接触精细作业场景下多指灵巧手仿人协同学习与控制方法研究	202301-202612 (2022 年获批)	54	
	湖南省重点研发计划项目	咽拭子自动采集机器人关键技术研发	202209-202412	50	
	博世汽车部件(长沙)有限公司	基于机器视觉与机器人的人工智能生产技术研发	202012-202112	100	
近五年主讲课程情况 (限 5 门)	时间		课程名称	学时	
	2018-至今		机器人原理与机构设计	64	
	2019-至今		机器人及其控制	32	
	2020-至今		机器人控制	32	

二级学科名称		人工智能应用							
姓名	孙炜	性别	男	出生年月	197504	专业技术职务	教授	所在院系	机器人学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学科带头人			是否银龄教师		否		
最终学位或最后学历 （包括学校、专业、时间）				博士，研究生（湖南大学、控制科学与工程、2003 年）					
学科带头人 （学术骨干） 简介		对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限 300 字） 教授，博士生导师，湖南大学党委副书记，机器人视觉感知与控制技术国家工程研究中心机器人控制技术学术带头人，入选国家“百千万”人才工程，被授予“有突出贡献中青年专家”荣誉称号，享受国务院政府特殊津贴。先后获得国家技术发明二等奖 1 项、国家科技进步二等奖 2 项，省部级科技奖励 12 项。先后主持和参与科研项目 30 余项，发表学术论文 130 多篇，获得发明专利 20 余项。牵头开发的“机器人智能引导与协作技术及其应用”获湖南省省级科技进步一等奖(第一)。获湖南省首届“优秀研究生导师团队”(第 3)，指导学生获中国产学研合作创新成果奖一等奖。承担智能机器人操作系统课程的教学工作。							
近五年教学 科研情况		省部级及以上 教学成果奖数	省部级及以上 科研获奖数	主持省部级及以上 科研项目		论文数	专著数		
				项目数	到账经费数 （万元）				
		2	4	2	1072	60	1		
近五年代表性 成果 （限 5 项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）	成果名称	获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况		
		获奖	机器人智能引导与协作技术及其应用	湖南省科技进步奖一等奖		2019	第一完成人		
		专利	一种分割驱动形状先验变形的类别级物体 6D 位姿估计方法	发明专利， ZL202110565820.5		2022	第一发明人		
		专利	一种基于单目 RGB 相机回归深度信息的 6D 位姿估计方法	发明专利， ZL202110583238.1		2022	第一发明人		
		论文	Adaptive comprehensive learning particle swarm optimization with cooperative archive	Applied Soft Computing, 2019, 77: 533-546, 引用 47 次		2019	第一作者		
		论文	Locate the Mobile Device by Enhancing the WiFi-Based Indoor Localization Model	IEEE Internet of Things Journal, 2019, 6(5): 8792-8803, 引用 38 次		2019	通讯作者		

近五年主持的主要科研项目 (限5项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)
	国家自然科学基金联合基金重点项目	多源信息融合的室内移动机器人定位与导航关键技术	201901-202312	291
	国家自然科学基金联合基金重点项目	多源信息融合的智能制造感知检测与人机交互关键技术研究	202201-202612	258
	国家科技支撑计划	大型医药制造机器人自动化生产线关键技术与成套装备	201601-201912	225
	长沙市科技重大专项	先进工业机器人研发及应用示范—面向制造业的机器人视觉检测与控制关键共性技术	201401-201712	100
	湖南省重点研发计划	复杂大规模场景移动机器人定位关键技术研发及产业化	202101-202412	50
近五年主讲课程情况 (限5门)	时间		课程名称	学时
	2019-2022		智能机器人操作系统	32
	2022-2022		机器人工程实践	32
	2016-2022		机器人智能控制	32

二级学科名称		人工智能应用							
姓名	刘侃	性别	男	出生年月	198212	专业技术职务	教授	所在院系	机械与运载工程学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学科带头人			是否银龄教师		否		
最终学位或最后学历（包括学校、专业、时间）				博士，士研究生（湖南大学、控制科学与工程、2011）					
学科带头人（学术骨干）简介		<p>对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字）</p> <p>二级教授，博导，岳麓学者特聘A岗，中组部海外高层次人才计划入选者，国家重点研发计划项目首席科学家，汽车电子与控制技术教育部工程研究中心主任。长期致力于电驱动系统技术的研究，近五年主持国家级、省部级和企业委托研发项目十余项。发表高水平学术论文90余篇，授权发明专利12项；获湖南省科技进步一等奖（排名2）、中国自动化学会自然科学奖二等奖（排名2）、中国交通运输协会科学技术奖—科技创新青年奖等各1项。入选斯坦福大学全球前2%顶尖科学家“终身科学影响力榜单”。近五年新开设和承担本科生专业选修课《机电系统建模与仿真》和研究生专业基础课《运载装备变流技术和电气传动》、《现代控制理论与方法》的教学任务。</p>							
近五年教学科研情况	省部级及以上教学成果奖数		省部级及以上科研获奖数		主持省部级及以上科研项目		论文数	专著数	
	0		1		项目数	到账经费数（万元）			
						6	1105	40	0
近五年代表性成果（限5项）	成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）		成果名称		获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况	
	论文		Identification of flux linkage map of permanent magnet synchronous machines under uncertain circuit resistance and inverter nonlinearity		I IEEE Transactions on Industrial Informatics, 2017, 14(2): 556-568, 引用85次		2018.02	第一作者	
	论文		基于谐波分离的逆变器非线性因素直接提取和补偿方法		中国电机工程学报, 2021年第22期 7763-7771, 引用14次		2021.11	通讯作者	
	专利		具有主动串扰抑制功能的SiC功率管驱动电路及控制方法		发明专利, ZL202010338280.2		2021.4	第一发明人	

	专利	等效畸变电压直接检测方法 及逆变器非线性因素补偿方法	发明专利， ZL202010420427.2	2021.6	第一发明 人
近五年主持的主要科研项目 (限5项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)	
	科技部-国家重点研发计划项目	非道路车辆高效大功率无动力中断电驱动传动系统关键技术	202212-202511	496	
	湖南省重大专项计划项目	深海矿物开采装备用分布式电能网络关键技术及全电驱动力系统研究	202101-202412	196	
	湖南省科技厅	湖湘高层次人才聚集工程-创新人才项目	201901-202212	50	
	国家自然科学基金	国家海外高层次人才项目	201901-202112	300	
	国家自然科学基金面上项目	电动汽车用永磁同步电机转子温度分布建模方法和观测技术	201901-202212	63	
近五年主讲课程情况 (限5门)	时间		课程名称	学时	
	2018-2022		机电系统建模与仿真	146	
	2020-2022		运载装备变流技术和电气传动	144	
	2018-2019		计算机控制技术/现代控制理论与方法	64	

二级学科名称		人工智能应用							
姓名	胡满江	性别	男	出生年月	198806	专业技术职务	教授	所在院系	机械与运载工程学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学术骨干			是否银龄教师			否	
最终学位或最后学历（包括学校、专业、时间）				博士，研究生（江苏大学、车辆工程、2014年）					
学科带头人（学术骨干）简介		对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字） 教授、博士生导师，国家万人计划科技创新领军人才，国家优秀青年基金获得者，主要研究方向为运载装备智能网联系统集成与架构设计、多传感器信息融合。发表学术论文20余篇，申请专利18项，授权软件著作权5项。主持/参与国家自然科学基金、国际合作项目、校企合作项目17项。目前主要从事智慧矿山无人运输系统和智慧车列系统技术平台的研发与产业应用工作。承担智能车辆与无人驾驶基础专业基础课的教学工作。							
近五年教学科研情况		省部级及以上教学成果奖数	省部级及以上科研获奖数	主持省部级及以上科研项目		论文数	专著数		
				项目数	到账经费数（万元）				
		1	3	12	2520	15	1		
近五年代表性成果（限5项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）	成果名称	获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况		
		论文	Fuel Economy-Oriented Vehicle Platoon Control Using Economic Model Predictive Control	IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, 23(11): 20836-20849, 引用44次		2022	第一作者		
		论文	Hierarchical Cooperative Control of Connected Vehicles: From Heterogeneous Parameters to Heterogeneous Structure	IEEE/CAA Journal of Automatica Sinica, 9(9): 1590-1602, 引用9次		2022	第一作者		
		论文	多类时延下混合车辆队列建模与协同控制	汽车工程, 44(9): 1359-1371, 引用3次		2022	第一作者		
		专利	一种车辆行车风险评估方法	发明专利 ZL202211100553.5		2022	第一发明人		
		专利	用于显示屏面板的交通智慧出行预约图形用户界面	外观设计 ZL202230867714.8		2022	第一发明人		

近五年主持的主要科研项目 (限5项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)
	国家国防科技工业局	水面 XXXXXX 协同技术	202205-202605	160
	国家自然科学基金	超大型重载车辆运动规划与控制	202201-202612	120
	国家自然科学基金委	车辆有限自动驾驶能力建模与安全协同控制方法	202201-202512	55.14
	国家科技部	重载车辆安全智能驾驶技术研究	202112-202411	1125
	湖南省科技厅	智慧车列系统技术平台研发与示范应用	201901-202212	100
近五年主讲课程情况 (限5门)	时间		课程名称	学时
	2018-2022		智能网联汽车	64
	2018-2022		汽车创新设计	32
	2018-2022		矿山无人运输系统	32

二级学科名称		人工智能应用							
姓名	张英杰	性别	男	出生年月	198308	专业技术职务	教授	所在院系	信息科学与工程学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学术骨干			是否银龄教师		否		
最终学位或最后学历 （包括学校、专业、时间）				博士，研究生（湖南大学、电气工程、2005）					
学科带头人 （学术骨干） 简介		对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字） 教授、博士生导师，岳麓学者，湖南大学工业节能控制与评估研究所所长，湖南省水计量信息工程技术研究中心主任，湖南省节能研究与综合利用协会副理事长。主要从事智能控制、计算机控制、工业节能控制、人工智能及应用。主持国家重点研发计划项目、国家自然科学基金课题、工业和信息化部“十二五”规划课题、教育部重点课题、博士点基金课题、湖南省自然基金课题、湖南省科技计划项目、重大企业委托技术开发项目等20多项科研课题；发表IEEE Trans.、Nonlinear Dynamics、Neural Comput & Applic.等SCI源刊与《自动化学报》、《物理学报》、《通信学报》、《控制理论与应用》等国内重点期刊论文60余篇，被SIC、EI等检索30余篇；获中国节能创新奖二等奖1项。							
近五年教学科研情况		省部级及以上 教学成果奖数		省部级及以上 科研获奖数		主持省部级及以上 科研项目		论文数	专著数
		1		1		项目数 到账经费数 (万元)			
								10	0
近五年代表性 成果 （限5项）		成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）		成果名称		获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况
		获奖		通信基站动环系统集成控制节能与能效评测关键技术及应用		中国节能减排科技进步二等奖		2022	第一完成人
		论文		Energy Optimal Control of Motor Drive System for Extending Ranges of Electric Vehicles		IEEE Transactions on Industrial Electronics, , 68(2): 1728-1738, 引用33次		2019	通信作者
		论文		ACross Iteration Estimator with Base Vector for Estimation of Electric MiningHaul Truck's Mass and Road Grade		IEEE Transactions on Industrial Informatics,2018,14(9): 4138-4148, 引用20次		2019	通信作者

	论文	Study on Electric Sunroof Pinch Detection of Cars Based on Model Reference Adaptive Cholesky Decomposition Filter	IEEE Transactions on Transportation Electrification, 2018, 4(1): 190-201, 引用 7 次	2018	第一作者
	专利	一种车辆控制系统的状态估计模块	发明专利 ZL202011200235.7	2020	第一发明人
近五年主持的主要科研项目 (限 5 项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)	
	国家重点研发计划国际科技合作专项	面向智能运维的风力机关键部件全域感知、信息集成与协同诊断技术	201911-202210	620	
	国家自然科学基金面上项目	重型矿用电动轮车调速过程节能控制理论与方法研究	201701-202012	62	
	湖南常德牌水表制造有限公司	基于超级计算的供水管网漏损管控关键技术及其工程应用	202001-202212	40	
近五年主讲课程情况 (限 5 门)	时间		课程名称	学时	
	2018-至今		智能控制理论基础	32	
	2018-至今		计算机智能控制系统	32	
	2018-至今		智能控制系统	32	

二级学科名称		人工智能应用							
姓名	吴迪	性别	男	出生年月	198210	专业技术职务	教授	所在院系	设计艺术学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学术骨干			是否银龄教师		否		
最终学位或最后学历（包括学校、专业、时间）				博士，研究生（加州大学尔湾大学、计算机科学、2013）					
学科带头人（学术骨干）简介		<p>对照申请基本条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字）</p> <p>教授、博士生导师，嵌入式与网络计算湖南省重点实验室副主任，湖南大学-大疆创新实验室、数据智能与服务协同实验室（DISCO Lab）、未来智能与设计交叉研究中心（FINDx）等产学研基地负责人。湖南省政协委员，欧美同学会（中国留学人员联谊会）留美国分会理事，湖南欧美同学会（湖南留学人员联谊会）理事，湖南省侨联特聘专家委员会委员。先后获得湖南大学通信工程方向学士、硕士和博士学位，加州大学尔湾分校（University of California, Irvine）计算机科学方向硕士和博士学位。曾先后任职于湖南省测绘科技研究所、加州大学尔湾分校、IBM研究院、斯坦福研究院、帝国理工学院、英特尔公司伦敦智慧城市研究院。主要研究领域是物联网、智慧城市、信息物理社会融合系统。</p>							
近五年教学科研情况	省部级及以上教学成果奖数	省部级及以上科研获奖数	主持省部级及以上科研项目		论文数	专著数			
			项目数	到账经费数（万元）					
	1	1	5	200	20	0			
近五年代表性成果（限5项）	成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）	成果名称	获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况			
	论文	Human as a Service: Towards Resilient Parking Search System with Sensorless Sensing	IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, 2021, 23(8): 13863-13877, 引用4次		2021.12	第一作者			
	论文	EdgeLSTM: Towards Deep and Sequential Edge Computing for IoT Applications	IEEE/ACM Transactions on Networking, 2021, 29(4): 1895-1908, 1895-1908, 引用21次		2021.05	第一作者			
	论文	LSTM learning with Bayesian and Gaussian processing for anomaly detection in industrial IoT	IEEE Transactions on Industrial Informatics, 2019, 16(8): 5244-5253., 引用21次		2019	第一作者			

	论文	Towards distributed SDN: Mobility management and flow scheduling in software defined urban IoT	IEEE Transactions on Parallel and Distributed Systems, 2018, 31(6): 1400-1418. 引用: 53 次	2018	第一作者
	论文	Enabling efficient offline mobile access to online social media on urban underground metro systems	IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, 2019, 21(7): 2750-2764. 引用: 3 次	2019	第一作者
近五年主持的主要科研项目 (限 5 项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)	
	国家自然科学基金面上项目	边缘计算中异常检测及自适应网络控制研究	202001-202312	60	
	国家自然科学基金青年项目	城市多网空间下软件定义物联网的移动接入机制研究	201701-201912	21	
	湖湘青年英才计划	物联网与视频感知联动分析信息物理系统	201810-202112	50	
近五年主讲课程情况 (限 5 门)	时间		课程名称	学时	
	2017-2018		计算机网络	96	
	2018-2020		无线传感器网络	48	
	2021-2023		数据采集与可视化	32	

二级学科名称		人工智能应用							
姓名	刘轶	性别	男	出生年月	197310	专业技术职务	教授	所在院系	金融与统计学院
教师类型（学科带头人/学术骨干）		学术骨干			是否银龄教师			否	
最终学位或最后学历（包括学校、专业、时间）				博士，研究生（西南财经大学、金融学、2008）					
学科带头人（学术骨干）简介		<p>对照申请条件编写，包括研究领域、科研水平与学术业绩，承担课程教学情况（限300字）</p> <p>教授、博士生导师，湖南大学金融与统计学院应用金融系主任，湖南大学大数据金融研究中心主任，湖南省互联网金融研究会秘书长。西南财经大学经济学博士，中国人民大学财政金融学院博士后，美国南加州大学商学院（Marshall School of Business）访问学者。主要从事智慧金融、大数据金融等方向研究工作。获中国银保监会银行业信息科技风险管理课题研究成果二等奖、湖南省第十二届社会科学优秀成果二等奖、湖南省科技进步奖一等奖。主要负责大数据分析、金融创新与发展等相关课程教学。</p>							
近五年教学科研情况	省部级及以上教学成果奖数		省部级及以上科研获奖数		主持省部级及以上科研项目		论文数	专著数	
					项目数	到账经费数（万元）			
	1		2		7		352	24	1
近五年代表性成果（限5项）	成果类型（获奖、论文、专著、学术译著、专利、咨询报告等）		成果名称		获奖类别及等级，发表刊物、卷(期)、页码及引用次数，出版单位及总印数，专利类型及专利号，获得批示情况等		时间	署名情况	
	论文		Applying machine learning algorithms to predict default probability in the online credit market: Evidence from China		International Review of Financial Analysis, 2022, 79. 引用 22 次		2022	第一作者	
	论文		基于符号价格极差的金融资产波动率预测研究		系统工程理论与实践, 2021, 41(09): 2256-2270, 引用 5 次		2021	第一作者	
	论文		Modeling and forecasting return jumps using realized variation measures		Economic Modelling, Volume 76, Pages 63-80, 引用 5 次		2019	第一作者	
	论文		Can Listing Information Indicate Borrower Credit Risk in Online Peer-to-Peer Lending?		Emerging Markets Finance and Trade, 54(13): 2982-2994, 引用 30 次		2018	第一作者	
	著作		去中心化金融		经济管理出版社，北京		2022	第一作者	

近五年主持的主要科研项目 (限5项)	项目来源与项目类别	项目名称	起讫时间	到账经费 (万元)
	湖南省社科基金项目	基于大数据的网络借贷信用风险评估研究	201601-201812	2
	石嘴山银行股份有限公司	石嘴山银行股份有限公司与湖南大学共建 Fintech 联合实验室	202001-202212	200
	湖南长银五八消费金融股份公司	消费金融公司的商业模式与监管研究	201801-202012	19.8
近五年主讲课程情况 (限5门)	时间		课程名称	学时
	2018-至今		投资学	48
	2018-至今		金融创新与发展	16

注：1. 本表填写表 II-3 中所列人员的相关情况，每人限填一份，人员顺序与表 II-3 一致。本表可复制。

2.“近五年代表性成果”由科研获奖与教学成果奖获奖人、论文第一作者（第一发明人等）或通讯作者、专著与教材署名作者、专利发明人/设计人填写，署名单位不限。

3.“省部级及以上教学成果奖”包括国家级教学成果奖、中国学位与研究生教育学会研究生教育成果奖、省级教学成果奖，下同。“省部级及以上科研获奖”包括国家最高科学技术奖、国家自然科学奖、国家技术发明奖、国家科技进步奖、国际科学技术合作奖，国务院各部门科技进步奖及省、自治区、直辖市科技进步奖或国家社会科学基金项目优秀成果、国务院各部委社会科学优秀成果奖及省、自治区、直辖市哲学社会科学优秀成果奖，以及获奖证书上加盖有关部委“国徽章”的部委设奖，国防技术发明奖、国防科学技术进步奖、国防科技工业杰出人才奖、军队科技进步奖，何梁何利科技进步奖、华夏建设科学技术奖、梁希林业科学技术奖、孙冶方经济科学奖、中华医学科技奖、中华中医药学会科学技术奖等，下同。

4.同一成果获得多种奖项的，不重复填写。

5.“近五年主讲课程情况”仅统计独立开设的课程，单位不限。

III 人才培养

III-1 研究生招生与学位授予情况

III-1-1 博士研究生招生与学位授予情况

☐本学科

☒相近学科 学科名称：控制科学与工程、计算机科学与技术

☐联合培养

年度 人数	2018 年	2019 年	2020 年	2021 年	2022 年
招生人数	145	157	166	167	182
授予学位人数	96	122	107	118	140

III-1-2 硕士研究生招生与学位授予情况

☐本学科

☒相近学科 学科名称：控制科学与工程、计算机科学与技术

☐联合培养

年度 人数/比例	2018 年	2019 年	2020 年	2021 年	2022 年
第一志愿报录比	13.61:1	9.18:1	12.85:1	11.60:1	11.61:1
推免生录取比例	1.29:1	1.22:1	1.33:1	1.38:1	1.41:1
招生人数	354	387	455	432	461
授予学位人数	285	321	351	369	434

注：1.有本学科授权并招生的，填本学科情况；本学科无学位授权的，填写相近学科情况；前两项都没有的，可填联合培养情况；三类中只能选填一类。

2.“研究生招生人数”填写纳入全国研究生招生计划录取的研究生人数，“博士/硕士授予学位人数”填写本单位授予博士/硕士学位的各类研究生数。（含全日制、非全日制研究生及留学研究生）。

3.“相近学科”不包括专业学位授权点。

III-2 课程与教学

III-2-1 目前开设的硕士研究生主要课程（不含全校公共课）

序号	课程名称	课程类型	主讲教师			学时/学分	备注
			姓名	专业技术职务	所在院系		
1	人工智能与模式识别	专业必修课	李智勇	教授	机器人学院	32/2	中文
2	智能机器人技术	专业必修课	张辉	教授	机器人学院	32/2	中文
3	Artificial Intelligence and Computer Vision	专业必修课	周易	教授	机器人学院	32/2	英文
4	新一代人工智能基础导论	专业必修课	康旭东	教授	机器人学院	32/2	中文
5	机器学习与数据挖掘	专业必修课	刘海波	教授	机器人学院	32/2	中文
6	论文写作与学术规范	专业必修课	周易/杨敏	副教授	机器人学院	32/2	中文
7	现代控制理论	专业必修课	江一鸣	副教授	机器人学院	32/2	中文
8	机器人智能控制	专业必修课	钟杭	副教授	机器人学院	32/2	中文
9	Intelligent Computing Architecture and System	专业必修课	杨恺伦	副教授	机器人学院	32/2	英文
10	先进嵌入式系统及应用	专业必修课	黎福海	教授	机器人学院	32/2	中文
11	智能控制理论	专业选修课	孙炜	教授	机器人学院	32/2	中文
12	Multiagent System and Application	专业选修课	杨敏	副教授	机器人学院	32/2	英文
13	Model Predictive Control	专业选修课	姚伟嘉	教授	机器人学院	32/2	英文
14	信息物理系统	专业选修课	汪渊	副教授	机器人学院	32/2	中文
15	机器人机构学	专业选修课	陈文锐	副教授	机器人学院	32/2	中文
16	机器视觉	专业选修课	李庆鹏	助理教授	机器人学院	32/2	中文
17	智能语音识别	专业选修课	赵欢	教授	信息科学与工程学院	32/2	中文
18	计算机视觉	专业选修课	杨高波	教授	信息科学与工程学院	32/2	中文
19	计算机体系结构	专业选修课	谭怀亮	教授	信息科学与工程学院	48/3	中文

20	计算机控制理论	专业选修课	肖德贵	教授	信息科学与工程学院	32/2	中文
21	医学图像处理	专业选修课	刘敏	教授	电气与信息工程学院	32/2	中文
22	高光谱遥感图像处理与应用	专业选修课	方乐缘	教授	电气与信息工程学院	32/2	中文
23	光学设计与计算成像	专业选修课	肖昌炎	教授	电气与信息工程学院	32/2	中文
24	移动机器人导航	专业选修课	余洪山	教授	电气与信息工程学院	32/2	中文
25	智能电网技术	专业选修课	姚文轩	教授	电气与信息工程学院	32/2	中文
26	智能车辆与无人驾驶	专业选修课	胡满江	教授	机械与运载工程学院	32/2	中文
27	电力电子驱动前沿技术	专业选修课	刘侃	教授	机械与运载工程学院	32/2	中文
28	智能制造技术	专业选修课	陈根余	教授	机械与运载工程学院	32/2	中文

注：1.“课程类型”限填“专业必修课、专业选修课”。主讲教师仅填写主授课教师，其他情况在“备注”栏中注明；授课教师为外单位人员的，在“所在院系”栏中填写其单位名称，并在单位名称前标注“▲”。

2. 在本学科无硕士学位授权点的，填写相关学科课程开设情况。

III-2-2 近五年获得的省部级及以上教学成果奖

序号	获奖类别	获奖等级	获奖成果名称	主要完成人	获奖年度
1	湖南省高等教育 教学成果奖	特等奖	三引领、四面向、五融合：培养控制 学科研究生拔尖人才的探索与实践	王耀南、刘敏、张 辉等	2022
2	湖南省高等教育 教学成果奖	一等奖	优秀传统文化育经世致用领军人才的 探索与实践	李树涛、汪卫斌、 章兢、唐珍名、许 和连、蔡立军、李 智勇、全松柏、唐 文谦	2022
3	湖南省高等教育 教学成果奖	一等奖	价值引领的机器人领域一流人才四元 培养体系建设与实践	张小刚、梁桥康、 王耀南等	2022
4	湖南省高等教育 教学成果奖	二等奖	“以学生为中心”的智能信息类一流课程 建设探索与实践	王炼红、李树涛、 肖靖、马子骥、孙 斌、卢婷、陈洁 平、杨彬、刘杰	2022
5	湖南省高等教育 教学成果奖	二等奖	新工科背景下机器人工程人才培养体 系的建设与实践	王耀南、黎福海、 张小刚、肖昌炎、 方璐	2019
6	湖南省高等教育 教学成果奖	一等奖	新工科视域下面向智能制造的机械类 专业创新人才培养模式研究与实践	彭晓燕、刘江南、 张屹等	2019

注：同一成果获得多种奖项的，不重复填写。

III-3 近五年在校生代表性成果（限填 10 项）

序号	成果名称 (获奖、论文、专著、学术译著、专利、赛事名称、展演、创作设计等)	获奖类别及等级, 发表刊物、卷(期)、页码及引用次数, 出版单位及总印数, 专利类型及专利号, 参赛项目及名次, 创作设计获奖	时间	学生姓名	学位级别 (学习方式/入学年月/学科专业)
1	赛事, 生物医学智能机器人工作站	第四届中国“互联网+”大学生创新创业大赛创意组银奖	201810	贾林	博士(全日制/201409/控制科学与工程)
2	赛事, 横扫千菌—智能无人化消杀先行者	第七届中国国际“互联网+”大学生创新创业大赛银奖	202111	潘劲宇	硕士(全日制/201909/控制科学与工程)
3	获奖, 空中作业机器人建模与自主控制	湖南省优秀博士学位论文奖	202107	钟杭	博士(全日制/201509/控制科学与工程)
4	获奖, 高光谱和多光谱图像融合方法研究	中国图象图形学会优秀博士论文奖	202011	佃仁伟	博士(全日制/201509/控制科学与工程)
5	赛事, 基于仿生原理的三指协同欠驱动灵巧手	第四届中国研究生机器人创新设计大赛二等奖	202108	刁强	硕士(全日制/201909/控制科学与工程)
6	获奖, 湖南省“互联网+”创新创业大赛	第七届湖南省“互联网+”创新创业大赛一等奖	202111	王子安	博士(全日制/201709/计算机科学与技术)
7	赛事, 工业品表面缺陷检测技术	首届粤港澳大湾区(黄埔)国际算法算例大赛冠军	202203	郭安静	博士(全日制/201709/控制科学与工程)
8	赛事, 多模态情感分析挑战赛	ACM MM2021 多模态情感分析挑战赛	202111	马子瑜	博士(全日制/201909/控制科学与工程)
9	赛事, 中国国际互联网+大学生创新创业大赛	第六届“建行杯”中国国际互联网+大学生创新创业大赛湖南赛区一等奖	202009	王鼎湘	博士(全日制/201509/控制科学与工程)
10	论文, Facial expression recognition with visual transformers and attentional selective fusion	IEEE Transactions on Affective Computing, 41-54, 引用 56 次	202110	马付严	博士(全日制/201809/控制科学与工程)

注: 1.填写本单位 2018 年 1 月 1 日至 2022 年 12 月 31 日期间在校学生以第一作者(通讯作者)或除导师外本人排名第一取得的成果。对于在校生在校期间投稿、参赛, 但毕业后才得以发表、获奖且署名为本单位的成果也可填入。

2.“学位级别”填“博士、硕士、学士”, “学习方式”填“全日制、非全日制”。

3.在本学科无学位授权点的, 可填写相关学科在校生成果。

III-4 近五年毕业生情况

III-4-1 就业情况统计

学生 类型	毕业生总数	就业情况					就业人数 及就业率
		协议和合同就 业（含博士 后）	自主创业	灵活就业	升学		
					境内	境外	
学士	2140	1198	27	53	727	135	100%
硕士	1760	1126	79	105	387	63	100%
博士	583	536	29	18	0	0	100%

III-4-2 近五年相关学科毕业生质量简介（限 600 字）

请对照申请基本条件，简要介绍相关学科毕业生就业情况、毕业生满意度、职业发展等情况。

就业情况方面，电气工程及其自动化专业毕业生从事电气工程及相关领域的规划、设计与建设、系统运行与控制、电气装备制造、实验分析、电能转换与高效应用、智能电网与新能源的开发利用等方面工作。近三年本科毕业生就业去向有国家电网、南方电网、华为、长园深瑞、比亚迪、上汽通用等知名企业，也有部分考取选调生、公务员服务于国家基层。自动化专业毕业生就业领域包括高科技公司、科研院所、设计单位、高等院校、金融系统、通信系统及政府和科技部门等。近三年毕业生就业去向有华为、腾讯、海康威视、国家电网、海尔、美的、一汽大众、吉利汽车等知名企业。升学深造方面，相关专业毕业生去向包括英国帝国理工大学、新加坡南洋理工大学、美国密歇根大学、英国伦敦国王学院、日本东京大学、中科院研究所、清华大学等国内外知名高校和科研院所。

毕业生满意度方面，绝大多数毕业生对自己所学专业表现出很高的满意度（通过对“老师专业素养满意度”调查发现，2021 届毕业生对老师专业素养满意度为 98.4%）。认为所获得的技能和知识与实际工作需求紧密契合，培养了解决问题的能力。同时，很多毕业生提到教的知识和大学学习过程中养成的习惯、形成的意识工作后受益良多。

职业发展方面，毕业生踊跃到国家重点行业领域和重大科研项目就业，人数占总就业人数的 48.06%。其中研究生到国家重点行业领域就业占研究生就业人数的 49.91%。本科生到国家重点行业领域就业占本科生就业人数的 44.36%。

注：“就业率”指当年协议和合同就业（含博士后）、自主创业、灵活就业和升学的学生总数与毕业生总数的比值，统计时均不含同等学力申请博士和硕士人员。

IV 科学研究

IV-1 科研项目数及经费情况									
类别 \ 计数	2018 年			2019 年			2020 年		
	新增项目数 (个)	结题项目数 (个)	到账经费数 (万元)	新增项目数 (个)	结题项目数 (个)	到账经费数 (万元)	新增项目数 (个)	结题项目数 (个)	到账经费数 (万元)
国家级项目	35	30	4250.81	37	30	5155.81	45	33	5250.06
省部级项目	15	12	565	20	12	460	30	16	620.8
其他政府项目	6	4	49	7	4	40	9	15	266.5
非政府项目 (横向项目)	45	39	1291.73	78	49	2612.06	149	141	3280.06
合计	101	85	6156.54	142	95	8167.87	233	205	9417.42
类别 \ 计数	2021 年			2022 年					
	新增项目数 (个)	结题项目数 (个)	到账经费数 (万元)	新增项目数 (个)	结题项目数 (个)	到账经费数 (万元)			
国家级项目	52	36	5950.26	55	59	6071			
省部级项目	20	10	1472	42	32	2683			
其他政府项目	15	12	728	10	9	450.66			
非政府项目 (横向项目)	135	120	3198.25	143	113	6278.06			
合计	222	178	11348.51	250	213	15482.72			
近五年全部科研项目					近五年纵向科研项目				
总数 (项)		到账总经费数 (万元)			总数 (项)		到账总经费数 (万元)		
592		32608.66			433		33912.9		
近五年国家级科研项目					近五年省部级科研项目数				
总数 (项)		到账总经费数 (万元)			总数 (项)		到账总经费数 (万元)		
224		26677.94			127		5800.8		
近五年在研科研项目					参与省部级及以上科研项目硕士生人数 (比例)				
总数 (项)		到账总经费数 (万元)			人数		比例 (%)		
592		32608.66			120		98		

年师均科研项目数 (项)	0.95	年师均科研到账经费 数(万元)	52.17	年师均纵向到账科研经 费数(万元)	54.26
省部级及以上科研获奖数			66		
出版专著数	58		师均出版专著数	0.48	
近五年公开发表 学术论文总篇数	2038		师均公开发表 学术论文篇数	16.98	
对照学位授权点申请基本条件，简要补充说明科学研究情况（限填 400 字）					
面向世界科技前沿、经济主战场、国家重大需求和人民生命健康，突破关键核心技术，利用湖南大学特色学科群优势，经过多年的建设，形成了一支有重要国际影响力的创新团队。建成了包括机器人视觉感知与控制技术国家工程研究中心在内的顶尖科研平台。在智能科学与技术领域形成了五个特色研究方向，包括智能机器人关键技术与应用、智能计算芯片与系统、机器学习与大数据分析、计算机视觉与智能感知技术和自主协同与混合智能技术。近五年来，承担了包括国家自然科学基金重大项目、国家自然科学基金重点项目、国家重点研发计划在内的多项重要科研课题。发表了高水平学术论文，部分发表在 IEEE Trans 等人工智能和机器人顶级期刊和会议。授权国家发明专利 300 余项。近年来获国家自然科学基金、国家技术发明奖和国家科技进步奖等 7 项，为支撑我国制造业转型升级、重大工程高质量实施和国防装备智能化建设发挥了重要作用。					

注：1.本表仅统计本单位是“项目主持单位”或“科研主管部门直接管理的课题主持单位”的科研项目。

2.“在研科研项目”是指 2022 年 12 月 31 日前仍未结题的科研项目。

3 “国家级科研项目”是指国家自然科学基金、国家科技重大专项（含军口）、国家重点研发计划、国家社会科学基金、国家艺术基金项目。

4. “年师均”是指近五年专任教师的平均值；“师均”是指专任教师的平均值。

IV-2 近五年获得的省部级及以上科研奖励

序号	奖励类别	获奖等级	获奖项目名称	获奖人	获奖年度	署名情况
1	国家自然科学奖	二等奖	多模图像结构化稀疏表示与融合理论方法研究	李树涛、方乐缘、康旭东、杨斌	2019	第一单位
2	国家技术发明奖	二等奖	高端制药机器人视觉检测与控制关键技术及应用	王耀南、刘祥华、孙炜、张昌凡、毛建旭	2018	第一单位
3	湖南省科学技术创新团队奖	创新团队奖	湖南大学机器人感知与智能控制创新团队	王耀南、毛建旭、缪志强、孙炜、张辉、朱青等	2020	第一单位
4	湖南省科技进步奖	一等奖	机器人智能引导与协作技术及其应用	孙炜，余洪山，刘小燕，王绍源等	2020	第一单位
5	湖南省人民政府自然科学奖	一等奖	高分辨率高光谱图像高效识别理论方法	李树涛、康旭东、方乐缘、孙斌、卢婷	2022	第一单位
6	湖南省科技进步奖	一等奖	电力极端环境特种作业机器人关键技术及应用	樊绍胜、王耀南、严宇、郭锐、王伟、刘理等	2018	第二单位

注：同一项目获得多项奖励的，不重复填写。

IV-3 近五年发表（出版）的代表性学术论文、专著（限填 20 项）					
序号	名称	作者	时间	发表刊物/出版社	备注（限 100 字）
1	移动作业机器人感知、规划与控制	王耀南；彭金柱；卢笑；陈彦杰	202008	国防工业出版社	本书系统介绍了移动作业机器人系统的视觉感知与智能控制的方法及应用，内容包括：移动作业机器人视觉标定、目标检测识别、运动规划、智能鲁棒控制等，并提供了面向智能车辆、作业型飞行机器人等的实际应用案例。
2	机器人环境感知与控制技术	王耀南；梁桥康；朱江	201903	化学工业出版社	本书分别从智能机器人力觉感知、智能机器人环境视觉感知、移动机器人的自主导航、移动机器人运动控制方法、环境感知与控制技术在无人机系统的应用展开了系统和全面的阐述。
3	Event-based Stereo Visual Odometry	Yi Zhou; Guillermo Gallego; Shaojie Shen	202110	IEEE Transactions on Robotics	机器人领域顶刊，影响因子 6.835，提出了一种基于事件的立体视觉里程计。
4	Analysis and Synthesis of Underactuated Compliant Mechanisms Based on Transmission Properties of Motion and Force	Wenrui Chen; Caihua Xiong; Yaonan Wang	202003	IEEE Transactions on Robotics	机器人领域顶刊，影响因子 6.835，分析和设计了欠驱动灵巧手柔顺传动机构，可实现被动刚度、主动力和主动运动的独立调节。
5	MRSDI-CNN: Multi-Model Rail Surface Defect Inspection System Based on Convolutional Neural Networks	Hui Zhang; Yanan Song; Yurong Chen; Hang Zhong; Li Liu; Yaonan Wang; Thangarajah Akilan; Q. M. Jonathan Wu	202208	IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems	电子与电气领域顶刊，影响因子 9.551，提出了一种基于卷积神经网络的多模型轨道表面缺陷检测系统。
6	Composite-Learning-Based Adaptive Neural Control for Dual-Arm Robots With Relative Motion	Yiming Jiang; Yaonan Wang; Zhiqiang Miao; Jing Na; Zhijia Zhao; Chenguang Yang	202203	IEEE Transactions on Neural Networks and Learning Systems	神经网络领域顶刊，影响因子 14.255，ESI 高被引论文，提出了一种基于复合学习的双臂机器人自适应神经控制。

7	A Practical Visual Servo Control for Aerial Manipulation Using a Spherical Projection Model	Hang Zhong; Zhiqiang Miao; Yaonan Wang; Jianxu Mao; Ling Li; Hui Zhang; Yanjie Chen; Rafael Fierro	202012	IEEE Transactions on Industrial Electronics	自动化与控制系统领域顶刊，影响因子 8.162，提出了一种基于球面投影模型的实用空中操纵视觉伺服控制。
8	Multi-Modal Retinal Image Classification With Modality-Specific Attention Network	Xingxin He; Ying Deng; Leyuan Fang; Qinghua Peng	202102	IEEE Transactions on Medical Imaging	医学图像处理领域顶刊，影响因子 10.6，提出了提出了一种用于多模式视网膜图像分类的新型模态特异性注意力网络（MSAN）。
9	Robust Object Tracking via Local Sparse Appearance Model	Ke Nai; Zhiyong Li; Guiji Li; Shanquan Wang	201810	IEEE Transactions on Image Processing	图像处理领域顶刊，影响因子 11.041，提出了一种基于局部稀疏外观模型的鲁棒目标跟踪。
10	Tensor Completion via Nonlocal Low-Rank Regularization	Ting Xie; Shutao Li; Leyuan Fang; Licheng Liu	201805	IEEE Transactions on Cybernetics	控制科学领域顶刊，IF=19.12，高被引论文，提出了一种新的融合低秩正则化和非局部相似性高光谱遥感图像张量补全方法。
11	Recent Advances and New Guidelines on Hyper spectral and Multispectral Image Fusion	Renwei Dian; Shutao Li; Bin Sun; Anjing Guo	202105	Information Fusion	计算机科学领域顶刊，IF=17.56，全面总结现有的高光谱-多光谱遥感图像融合方法，并揭示了未来的发展方向。
12	Attribute Filter Based Infrared and Visible Image Fusion	Yan Mo, Xudong Kang, Puhong Duan, Bin Sun, Shutao Li	202104	Information Fusion	计算机科学领域顶刊，IF=17.56，提出了一种属性引导的红外-可见光遥感图像融合算法，实现了红外-可见光图像色彩高保真融合。
13	Shadow Removal of Hyperspectral Remote Sensing Images With Multiexposure Fusion	Puhong Duan, Shangsong Hu, Xudong Kang, Shutao Li	202209	IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing	地球科学和遥感领域顶刊，IF=8.14，有效去除阴影干扰，精确重构被阴影遮蔽的本征光谱信息。
14	The Potential of Hyperspectral Image Classification for Oil Spill Mapping	Xudong Kang, Zihao Wang, Puhong Duan, and Xiaohui Wei.	202209	IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing	地球科学和遥感领域顶刊，IF=8.14，全面探究了高光谱遥感图像分类技术监测海洋油污的潜力。
15	Fog Model-Based Hyperspectral Image Defogging	Xudong Kang, Zhengyao Fei, Puhong Duan, and Shutao Li	202108	IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing	地球科学和遥感领域顶刊，IF=8.14，提出了通过反射率估计雾参数的去雾模型。

16	Square-wave voltage injection based PMSM sensorless control considering time delay at low switching frequency	Ting Wu; Derong Luo; Xuan Wu; Kan Liu; Shoudao Huang; Xiaoyan Peng	202206	IEEE Transactions on Industrial Electronics	自动化与控制系统领域顶刊，影响因子 8.162，提出了低开关频率下基于方波电压注入的永磁同步电机无传感器控制。
17	Hybrid first and second order attention Unet for building segmentation in remote sensing images	Nanjun He, Leyuan Fang, Antonio Plaza	202004	Science China Information Sciences	信息科学领域国内顶刊，提出了一种混合一阶和二阶注意力网络（HFSA），该网络探索不同通道之间的全局均值和内积，以自适应地重新缩放中间特征。
18	A fusion CWSMM-based framework for rotating machinery fault diagnosis under strong interference and imbalanced case	Xin Li; Jian Cheng; Haidong Shao; Kan Liu; Baoping Cai	202208	IEEE Transactions on Industrial Informatics	自动化与控制系统领域顶刊，影响因子 11.648，提出了一种旋转机械强干扰不平衡故障诊断框架。
19	A Robust Visual Servoing Controller for Anthropomorphic Manipulators With Field-of-View Constraints and Swivel-Angle Motion: Overcoming System Uncertainty and Improving Control Performance	Jiao Jiang; Yaonan Wang; Yiming Jiang; He Xie; Haoran Tan; Hui Zhang	2022.08	IEEE Robotics & Automation Magazine	机器人与自动化领域顶刊，影响因子 5.7，一种基于视觉伺服的仿人控制方法，利用人体手臂的旋转角来实现仿人机器人的仿人行为，可广泛应用于智能制造人机交互作业。
20	Deep Learning-Based Robot Vision: High-End Tools for Smart Manufacturing	Hui Zhang; Li Zhu Liu; He Xie; Yiming Jiang; Jian Zhou; Yaonan Wang	202204	IEEE Instrumentation & Measurement Magazine	检测与仪器领域顶刊，影响因子 2.1，综述了深度学习（DL）技术的最新进展以及基于 DL 的机器人视觉在智能制造中的应用。

注：在“备注”栏中，可对相关成果的水平、影响力等进行简要补充说明。

IV-4 近五年代表性成果转化或应用（限填 10 项）				
序号	成果名称	成果类型	主要完成人	转化或应用情况（限 100 字）
1	制药和饮料行业智能机器人产业化	发明专利	王耀南	2022 年 1 月 10 日，转让湖南耀星智能科技有限公司，合同金额 4500 万元。
2	面向特殊环境的运载装备智能控制技术研究	发明专利	胡满江	2020 年 12 月 31 日，转让中车株洲电力机车研究所有限公司，合同金额 560 万元。
3	数字化工厂与智能制造关键技术研究	咨询报告	王耀南	2022 年 4 月 13 日，转让三一汽车制造有限公司，合同金额 500 万元。
4	2021 年度湖南湘江新区科创政策扶持资金支持项目-机器人视觉感知与控制技术国家工程实验室	技术开发	王耀南	2022 年 6 月 24 日与岳麓山大学科技城管理委员会签订技术开发合同，合同金额 100 万元。
5	多源图像融合配准与小目标轨迹搜索技术	技术开发	李树涛	2022 年 5 月 14 与华为签订技术开发合同，合同金额 123.6 万元。
6	MindX 创新应用-自主无人系统纯视觉环境鲁棒融合感知	技术开发	李智勇	2022 年 10 月 10 日与华为技术有限公司签订技术开发合同，合同金额 130.5664 万元。
7	基于视觉解决方案的 ADAS 技术拓展研发合同	技术开发	李智勇	2019 年 12 月 31 日与长沙智能驾驶研究院有限公司签订技术开发合同，合同金额 200 万元。
8	基于机器视觉与机器人的人工智能生产技术研发	技术开发	陈文锐	2020 年 11 月 26 日与博世汽车部件（长沙）有限公司签订技术开发合同，合同金额 100 万元。
9	容器连接管自动拆装技术研究	技术开发	余洪山	2022 年 8 月 3 日与中核陕西铀浓缩有限公司签订技术开发合同，合同金额 245 万元。
10	OLED 屏缺陷自动光学检测技术及设备研发	技术开发	毛建旭	2020 年 6 月 5 日与深圳精智达技术股份有限公司签订技术开发合同，合同金额 150 万元。

注：限填近五年完成并转化/应用的成果，包括：专利、咨询报告、智库报告、标准制定及其他原创性研究成果等。

IV-5 近五年承担的代表性科研项目（限填 10 项）						
序号	名称 (下达编号)	来源	类别	起讫时间	负责人	本单位 到账经费 (万元)
1	面向重大装备制造的 集群机器人协同控制 基础理论与关键技术 研究（62293510）	国家自然科学基金 基金	重大项目	2023-2026 (2022 获批)	王耀南	1483
2	多源异构 XX 高分辨 率智能感知技术	军委科技委	国防创新 特区重点 项目	2021-2023	李树涛	3000
3	无人集群系统 XXX 基 础理论与关键技术研 究（2022-JCJQ-ZD- 219-00）	军委科学技术 委员会	重点项目	2022-2026	王耀南	2502
4	高端医药光谱成像与 智能检测分析仪器研 制（62027810）	国家自然科学基金 基金	重点项目	2021-2025	王耀南	665
5	非道路车辆高效大功 率无动力中断电驱动 传动系统关键技术 （2022YFB340320）	国家科技部	国家重点 研发计划 项目	2022-2025	刘侃	1200
6	多模态融合的机器人 自然交互 (2018YFB1305200)	科技部	国家重点 研发计划 项目	2019-2022	李树涛	908.93
7	高端智能控制器的即 插即用中间件及工具 软件 （2021ZD0114503）	国家科技部	国家重点 研发计划 课题	2022-2025	张辉	288
8	基于视觉感知的复杂 外形产品表面缺陷检 测方法研究与应用 （2022YFB3303800）	国家科技部	国家重点 研发计划 项目	2022-2025	刘敏	1000
9	多维高分辨图像解 混、重构、融合与增 强方法研究(61890962)	国家自然科学基金 基金	重大项目 课题	2019-2023	李树涛	323
10	刚柔软一体化空中接 触式作业机器人系统 及应用 （2022YFB4701800）	国家科技部	青年科学 家项目	2022-2025	钟杭	200

注：仅统计本单位是“项目主持单位”或“科研主管部门直接管理的课题主持单位”的科研项目。

IV-6 近五年代表性艺术创作与展演				
IV-6-1 创作设计获奖（限填 5 项）				
序号	获奖作品 名称	所获奖项与等级	获奖 时间	相关说明（限 100 字） （如：本单位主要获奖人及其贡献 等）
1				
2				
3				
4				
5				
IV-6-2 策划、举办或参加重要展演活动（限填 5 项）				
序号	展演作品 名称	展演名称	展演时间 与地点	相关说明（限 100 字） （如：本单位主要参与人及其贡献 等）
1				
2				
3				
4				
5				
IV-6-3 其他方面（反映本学科创作、设计与展演水平的其他方面，限 300 字）				

注：本表仅限申请设计学一级学科学位授权点的单位填写。

V 培养环境与条件

V-1 近五年国际国内学术交流情况

项目 计数	主办、承办 国际或全国 性学术年会 (次)	参加境内重要学 术会议(人次)		参加境外重要学 术会议(人次)		邀请境外专 家讲座报告 (次)	与境内外机 构开展合作 的项目数	学校全额资助研究生 参加国内外学术交 流活动人次(比例)
		参会	作报告	参会	作报告			
累计	39	800	40	210	25	98	30	106
年均	7.8	160	8	42	5	19.6	6	21.2

V-1-1 近五年举办的主要国际国内学术会议(限填5项)

会议名称	主办或承办 时间	参会人员	
		总人数	境外人员数
第八届中国人工智能大会	202210	5000(含线上)	20
第二届CSIG图像图形高峰论坛	202105	60	0
第三届计算机、大数据与人工智能国际学术会议	202212	6000(含线上)	50
“科创中国”机器视觉产学研融合会议	202211	7000(含线上)	0
中国大数据技术大会(BDTC)	202001	400	0

V-1-2 近五年在国内外重要学术会议上报告情况(限填10项)

序号	报告名称	会议名称及地点	报告人	报告类型	报告时间
1	多机器人协作感知与控制关键技术及应用	第二届机器人教育高峰论坛, 中国长沙	王耀南	大会报告	201811
2	面向智能制造的机器人专业人才培养	第二届全国高校机器人工程专业新工科建设与产学研合作论坛, 中国长沙	王耀南	大会报告	201905
3	人工智能与机器视觉	IEEE地球科学与遥感协会遥感前沿科技与发展论坛, 中国长沙	王耀南	大会报告	202010
4	智能无人系统技术应用与发展趋势	中国人工智能学会首届智能融合前沿论坛, 中国长沙	王耀南	大会报告	202206
5	智能机器人关键技术应用及发展趋势	第八届中国人工智能大会, 中国长沙	王耀南	大会报告	202210
6	智能制造机器人的计算通信控制融合技术发展	第九届计算通信控制科学融合国际学术研讨会, 中国宁波	王耀南	大会报告	202210
7	高分辨高光谱遥感融合成像与智能识别	中国人工智能学会首届智能融合前沿论坛, 中国长沙	李树涛	大会报告	202206

8	高光谱遥感融合成像与智能识别	第五届地学大数据国际研讨会，中国武汉	李树涛	大会报告	202211
9	Negative Stiffness Analysis and Regulation of In-Hand Manipulation with Underactuated Compliant Hands	IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA), 美国宾夕法尼亚	陈文锐	分会报告	202205
10	高分辨率高光谱图像高效处理与识别	第二届中国林草计算机应用大会	康旭东	分会报告	202112

注：1. “国际学术会议”是指与会者来自 3 个或 3 个以上国家的年会、例会、论坛等会议。

3. “报告类型”填“大会报告”和“分会报告”。

V-2 可用于本一级学科研究生培养的教学/科研支撑						
V-2-1 图书资料情况						
中文藏书 (万册)	外文藏书 (万册)	订阅国内专业 期刊(种)	订阅国外专业 期刊(种)	中文数据库数 (个)	外文数据库数 (个)	电子期刊读物 (种)
350	20	38	68	106	105	106
V-2-2 代表性重点实验室、基地、中心、重点学科等平台(限填5项)						
序号	类别	名称	批准部门	批准时间		
1	国家工程研究中心	机器人视觉感知与控制技术国家工程研究中心	国家发改委	2015		
2	国家超级计算中心	国家超级计算长沙中心	科技部	2010		
3	教育部工程研究中心	智能系统多模态控制技术与应用教育部工程研究中心	教育部	2008		
4	高等学校学科创新引智计划(111计划)	高光谱图像获取与智能处理创新引智基地	教育部	2020		
5	湖南省重点实验室	视觉感知与人工智能湖南省重点实验室	湖南省科学技术厅	2013		
V-2-3 仪器设备情况						
仪器设备总值 (万元)	21500	实验室总面积 (M ²)	51691	最大实验室面积 (M ²)	1000	
V-2-4 其他支撑条件简述(按各学科申请基本条件填写,限200字)						
<p>本一级学科博士学位授权点拥有机器人视觉感知与控制技术国家工程研究中心、国家超级计算长沙中心、国家电能变换与控制工程技术研究中心、视觉感知与人工智能湖南省重点实验室等国家和省部级科研平台,拥有高性能计算学科和高光谱图像获取与智能处理2个创新引智基地(111计划),并先后承办了多个高水平学术会议和研讨会,上述系列国家级科研平台、教学基地及国际交流平台能够为本博士授权点研究生的培养提供坚实的软硬件支撑。</p>						

注: 1.“中文藏书”“外文藏书”“订阅国内专业期刊”“订阅国外专业期刊”均为纸质书刊。

2.同一重点实验室/基地/中心有多种冠名的,不重复填写。

3.“批准部门”应与批文公章一致。

VI 培养方案

VI-1 培养目标（限 500 字）

围绕人工智能技术核心战略，聚焦未来智能机器人前沿技术方向，坚持“厚基础、深浸润、强交叉、重创新”的人才培养核心理念，通过实施“三制”育人、学科交叉培养、个性化培养、协同育人、本博贯通培养，着力造就兼具社会责任、人文素养、科学精神、创新能力、国际视野和包容开放，能在未来智能机器人交叉领域引领未来科技革命和产业变革的经世致用领军人才。本学科培养的博士研究生应满足以下要求：

（1）坚持党的基本路线，热爱祖国，遵纪守法，积极为国家建设服务；

（2）具备计算智能、数据智能、机器智能、信息智能等各方面的基础理论、基本知识和基本技能，具有较强适应能力及现代科学创新意识，具有独立从事科学研究工作或解决工程中重大技术问题，并取得创造性成果的能力，毕业后能够在各型企业、学科交叉研究机构以及高校从事与智能科技相关领域的科研、开发、管理或教学工作；

（3）具有严谨求实的科学态度和勇于创新的科学精神，具有较强的事业心和团队协作精神；

（4）熟练掌握至少一门外语，能熟练阅读本专业外文资料，具有良好写作能力和国际学术交流能力。

VI-2 培养方式与学制（限 100 字）

申请-考核制博士生、普通招考博士生的基本学制为 4 年，直接攻博生和硕博连读生的基本学制为 5 年(其中博士阶段不少于 3 年)。博士生最长学习年限（含创业、休学和保留学籍）为 8 年（硕博连读生含硕士阶段）。

VI-3 课程设置与学分要求

序号	课程名称	课程类型	主讲教师			学时/ 学分	授课 语言	备注
			姓名	专业技术职务	所在院系			
1	智能控制前沿	专业必修课	王耀南	教授	机器人学院	32/2	中文	前沿课程
2	多模态人工智能	专业必修课	李树涛	教授	机器人学院	32/2	中文	
3	人工智能前沿	专业必修课	李智勇	教授	机器人学院	32/2	中文	前沿课程
4	计算成像概论	专业必修课	刘海波	教授	机器人学院	32/2	中文	
5	智能机器人导论	专业必修课	孙炜	教授	机器人学院	32/2	中文	
6	机器学习前沿	专业必修课	康旭东	教授	机器人学院	32/2	中文	前沿课程

7	智能机器人技术	专业必修课	张辉	教授	机器人学院	32/2	中文	
8	Artificial Intelligence and Computer Vision	专业必修课	周易	教授	机器人学院	32/2	英文	
9	机器学习与数据挖掘	专业必修课	刘海波	教授	机器人学院	32/2	中文	
10	论文写作与学术规范	专业必修课	周易	教授	机器人学院	32/2	中文	
11	人工智能伦理	专业必修课	佃仁伟	副教授	机器人学院	32/2	中文	
12	智能感知与控制系统	专业选修课	余洪山	教授	机器人学院	32/2	中文	
13	Intelligent Computing Architecture and System	专业选修课	杨恺伦	教授	机器人学院	32/2	英文	
14	Model Predictive Control	专业选修课	姚伟嘉	教授	机器人学院	32/2	英文	
15	先进嵌入式系统及应用	专业选修课	黎福海	教授	机器人学院	32/2	中文	
16	智能控制理论	专业选修课	王立坤	教授	机器人学院	32/2	中文	
17	仿生学和仿生机器人设计	专业选修课	陈文锐	副教授	机器人学院	32/2	中文	交叉课程
18	多智能体协同技术前沿	专业选修课	钟杭	副教授	机器人学院	32/2	中文	前沿课程
19	现代控制理论	专业选修课	江一鸣	副教授	机器人学院	32/2	中文	
20	Multiagent System and Application	专业选修课	杨敏	副教授	机器人学院	32/2	英文	
21	复杂网络与大数据理论	专业选修课	汪渊	副教授	机器人学院	32/2	中文	
22	智能语音识别	专业选修课	赵欢	教授	信息科学与工程学院	32/2	中文	
23	计算机视觉	专业选修课	杨高波	教授	信息科学与工程学院	32/2	中文	
24	计算机体系结构	专业选修课	谭怀亮	教授	信息科学与工程学院	48/3	中文	
25	数字经济与智能金融	专业选修课	刘轶	教授	金融与统计学院	32/2	中文	交叉课程
26	医学图像处理	专业选修课	刘敏	教授	电气与信息工程学院	32/2	中文	
27	高光谱遥感图像处理与应用	专业选修课	方乐缘	教授	电气与信息工程学院	32/2	中文	
28	人工智能下的光学设计	专业选修课	肖昌炎	教授	电气与信息工程学院	32/2	中文	交叉课程

29	智能电网技术	专业选修课	姚文轩	教授	电气与信息工程学院	32/2	中文	交叉课程
30	智能车辆与无人驾驶	专业选修课	胡满江	教授	机械与运载工程学院	32/2	中文	
31	电力电子驱动前沿技术	专业选修课	刘侃	教授	机械与运载工程学院	32/2	中文	前沿课程
32	现代智能制造技术	专业选修课	陈根余	教授	机械与运载工程学院	32/2	中文	
33	多模态人机交互与设计概论	专业选修课	吴迪	教授	设计学院	32/2	中文	交叉课程
34	机械系统智能监控与故障诊断	专业选修课	邵旭东	教授	机械与运载工程学院	32/2	中文	

学分要求（如课程学分设置标准、最低学分要求等）：

博士生课程学分不少于 26 学分。公共课必修《中国马克思主义与当代》（2 学分）。学科基础课不少于 7 学分，必修《学术与职业素养课》（1 学分；如硕士阶段已修，可申请免修）。跨专业报考的博士生，根据培养方案规定修读 2 门本学科硕士基础课程。博士研究生一般在入学后两年内完成课程学习，直博生不超过两年半。

VI-4 培养环节与要求（限 1000 字）

简要介绍本申请点学术活动、开题报告、中期考核、学位论文等培养环节与要求。

（1）文献阅读

博士生应完成本学科及导师指定的经典必读书目和重要专业学术期刊的研读，并撰写文献综述报告。文献综述报告原则上应包括“前言、基本原理、研究现状、问题分类、研究思路、前景展望”等部分，以上部分字数不少于 5000 字，参考文献不少于 50 条。导师负责研究生文献阅读的指导、检查与考核。一般应于博士阶段第三学期完成，具体要求和考核方式由学院制定。

（2）学术活动

博士生在学期间应定期参加课题组的学术讨论会，每学期参加至少 2 次学术活动，在学期间参加至少 1 次所在学科领域的全国或国际学术会议并宣读论文。每学期应撰写学术活动小结，注明学术活动的时间、地点、报告人、学术报告题目，简述内容并阐明自己对相关问题的学术观点或看法，经导师审核认可后，交学院审核备案。学术活动一般应于博士阶段第六学期完成。

（3）博士生学科综合考试

学科综合考试一般在博士阶段第三个学期进行。考试成绩合格，可进入(或继续)博士学位论文工作阶段。成绩不合格者，可以补考一次。补考仍不合格者，取消学籍作退学处理，直接攻博生或硕博连读生经申请可转为硕士研究生。

（4）开题报告

开题报告应包括选题的背景意义、国内外研究动态及发展趋势、主要研究内容、拟采取的技术路线及研究方法、预期成果、论文工作时间安排等。一般应于博士阶段第三个学期开展。学院成立研究生论文开题评议小组，对开题报告进行审查评议，评议合格后方可开展论文工作。评议小组由 3~5 名具有高

级职称的教师组成，对选题价值、选题难度、论文工作量、研究可行性、研究生综合能力等进行评价，并给出明确评议意见。除保密论文外，开题报告应公开进行。

（5）中期检查

学科组织学位论文中期检查考核小组，对研究生的学术能力、论文工作进展情况以及工作态度和精力投入等进行全面考查。博士生应于申请答辩前一年开展中期检查，中期检查合格者继续进行博士研究生学位论文工作。

（6）学位论文

学位论文是对研究生进行科学研究的全面训练，是培养综合运用所学知识分析问题和解决问题能力的重要环节，也是研究生培养质量和学术水平的集中反映。研究生应根据学术规范要求，在导师指导下独立完成学位论文。博士学位论文研究的实际工作时间一般不少于两年，具体格式规范按照湖南大学研究生学位论文管理文件执行。研究生学位申请人员需满足湖南大学及学籍所在单位关于学位授予的要求。涉密学位论文按照湖南大学有关规定执行。

VI-5 其他说明（限 500 字）

本学科以培养人工智能与机器人领域的科学研究型、技术创新型与产业创业型人才为核心，以服务国家和湖南省区域产业发展、深化产教融合协作为重点，以高水平师资队伍建设为关键，构建多学科交叉融合、“政产学研用”产教融合育人新模式。具体包括：

（1）依托湖南大学机器人学院、机器人视觉感知与控制技术国家工程研究中心、国家超级计算长沙中心、国家汽车车身先进设计重点实验室等优势教学、科研平台，联合湖南省中车集团、三一重工、中联、长沙智能机器人研究院等企业，建立产教融合育人新机制；

（2）立足大学科技城，瞄准国家在智能制造、智能驾驶等领域的重大战略需求，结合湖南省、长沙市轨道交通、工程机械、智能终端制造、智能网联汽车与智慧工程机械等产业发展布局，聚焦自主视觉感知与学习新方法、机器人精准灵巧控制新技术、多模态融合认知交互等研究方向，面向智能机器人、新一代人工智能领域的国际前沿展开科学研究；

（3）坚持多学科交叉、创新创业的办学理念，结合我省及长沙市高新产业布局和我校优势学科，开展机器人工程、人工智能、智能制造等智能科学与技术学科相关的专业“教、研、创”的交叉融合人才培养新模式探索实践。

注：1.“课程类型”限填“专业必修课、专业选修课”。主讲教师仅填写主授课教师，其他情况在“备注”栏中注明；授课教师为外单位人员的，在“所在院系”栏中填写其单位名称，并在单位名称前标注“▲”。

2.核心课程可参照本学科《研究生核心课程指南》填写、延伸类课程根据本申请点人才培养特色填写。

VII 2023 年建设进展

VII 2023 年本一级学科建设进展情况补充。（限 800 字）

本学位申请点在 2023 年大力引进智能科学领域青年人才，重点推进人工智能与机器人领域科学研究与产业化应用，从人才培养、师资队伍、科学研究、社会服务等方面进展如下：

（1）人才培养方面

获国家级教学成果二等奖 2 项：价值引领-战略驱动-五融并举的机器人领域研究生拔尖人才培养探索与实践（王耀南等）、传道济民经世致用-优秀传统文化育时代新人的探索与实践（李树涛等）；2023 年培养研究生 352 人，与中联重科、希迪智驾、国科微、湖南航天宏图、长沙银行等 20 余家单位建立友好合作关系，研究生进入世界 500 强企业 18 人，获中国国际大学生创新大赛（2023）银奖、第九届互联网+大学生创新创业大赛一等奖、第五届中国研究生人工智能创新大赛一等奖、申昊杯第五届中国机器人创新大赛一等奖等荣誉。

（2）师资队伍方面

人才队伍培育见效。2023 年培育海外优青 2 人、国家级高层次人才“万人计划”青年拔尖人才 1 人，2 人入选省科技创新领军人才、2 人入选湖湘青年人才、1 人入选芙蓉学者“青年学者”，2 人获聘“岳麓学者”，招收博士后 2 人，其中 1 人入选“博新计划”。二是创新人才引进模式。采取“走出去”交流、宣讲等方式定人定路线定目标开展引才工作，派专任教师赴英国、德国等地开展人才引进工作，与海外优秀青年人才“面对面”交流，提高引才概率，共引进人才 3 人，其中 2 位入选海外优青。

（3）科学研究方面

科研项目提质增量。2023 年纵向科研立项共计 27 项，国家级科研项目 14 项，省部级项目 7 项，包括国家自然科学基金重大项目、国家重点研发计划、国家自然科学基金联合基金重点项目、军科委基础加强课题、军科委创新特区等重大重点项目等。学术交流氛围浓厚，举办“智慧遥感前沿论坛暨学科建设研讨会”和“机器人与智能系统前沿论坛暨学科建设研讨会”等学术性会议；科研成果获教育部技术发明二等奖、中国公路学会科学技术奖一等奖、吴文俊人工智能科学技术奖优秀青年奖、粤港澳大湾区国际算法算例大赛一等奖等奖励。

注：本表可填入本一级学科 2023 年在人才培养、师资队伍、科学研究、社会服务等方面的工作进展，仅作为补充内容，不作为条件测算依据。

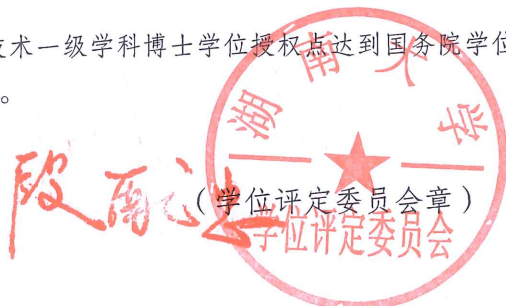
学位授予单位学位评定委员会审核意见：

湖南大学信息类专业历史悠久，底蕴深厚，智能学科与技术以控制科学与工程和计算机科学与技术为主干学科，各学科均具有博士点和博士后科研流动站，融合了机械工程、设计学、应用经济学和数学为支撑学科，其中控制理论与控制工程、计算机科学与技术、设计学、应用经济学位于国家前列，机械工程学科为一级学科国家重点学科、教育部“世界一流建设学科”，培养了中国巨型计算机之父慈云桂院士、中国工程院院士姚绍福、钟志华、王耀南、罗安、美国国家工程院院士黄学东和徐隆亚、东华软件总裁薛向东等一大批科技领军人才和行业骨干。近五年牵头荣获国家教学成果二等奖3项、国家科学技术进步二等奖、国家技术发明二等奖、国家自然科学二等奖3项。主干学科已有超20年的博士研究生培养经验。近5年培养博士生500余人，硕士生1700余人。博士生就业率达100%，硕士生就业率平均达到99%以上。学科一直面向国家重大需求，立足本领域国际前沿，现已建成1个国家工程研究中心，1个国家“111计划”创新引智基地，1个教育部工程研究中心，2个省部级重点实验室，培养了一大批行业骨干和领军人才。经多年的建设和发展，学科整体水平跃居国内前列，部分科研方向已达到国际领先水平，已成为相关领域技术创新与高层次行业人才培养的重要基地。

智能科学与技术博士授权点符合国家战略发展及湖南省“三高四新”战略对高层次人才的迫切需求，增列该学位授权点非常必要，具有重要意义。

经学校学位评定委员会审核，认为我校智能科学与技术一级学科博士学位授权点达到国务院学位委员会设定的申请博士学位授权点的基本条件，同意申报。

主席：



(学位评定委员会章)

2024年2月20日

学位授予单位承诺：

本单位申报表中提供的材料和数据准确无误、真实可靠，不涉及国家秘密并可公开，同意上报。本单位愿意承担由此材料真实性所带来的一切后果和法律责任。

特此承诺。

法人代表：



(单位公章)

2024年2月20日