



English (<http://sa.whut.edu.cn/#>)



输入搜索内容



## 研究生培养

[学科概况 \(http://sa.whut.edu.cn/yjspy/xkgk/\)](http://sa.whut.edu.cn/yjspy/xkgk/)

[导师队伍 \(http://sa.whut.edu.cn/yjspy/dsdw/\)](http://sa.whut.edu.cn/yjspy/dsdw/)

[学位标准 \(http://sa.whut.edu.cn/yjspy/xwbz/\)](http://sa.whut.edu.cn/yjspy/xwbz/)

[招生信息 \(http://sa.whut.edu.cn/yjspy/zsxx/\)](http://sa.whut.edu.cn/yjspy/zsxx/)

[首页 \(../..\)](#) > [研究生培养 \(../..\)](#) > [导师队伍 \(../\)](#)

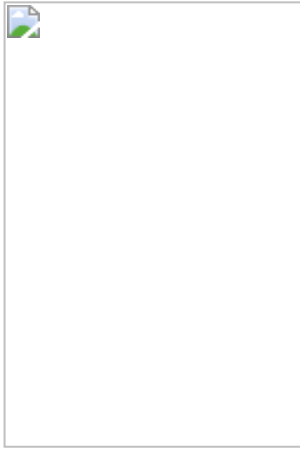
## 李向舜

发布时间: 2019-02-25

**李向舜**, 男, 1979, 博士, 副教授, 硕士生导师

通信地址: 武汉理工大学自动化学院

Email: [lixiangshun@whut.edu.cn](mailto:lixiangshun@whut.edu.cn) (<mailto:lixiangshun@whut.edu.cn>)



研究方向：基于数据驱动的复杂系统故障诊断；

复杂工业过程建模及优化控制；

个人简历：2011~ 副教授，武汉理工大学；主持科研项目(部分)：[1] 中国博士后科学研究基金项目，风帆助航船舶动力系统航向保持控制理论研究；

2013~2014 访问学者，电气与计算机系，奥克兰大学；

2011~2013 博士后，船舶与海洋工程博士后流动站，武汉理工大学；

2005~2009 博士，控制科学与工程，华中科技大学；

2001~2004 硕士，控制理论与控制工程，武汉理工大学；

1997~2001 学士，自动化，武汉理工大学；

[2] 武汉市晨光计划项目，多无人驾驶车辆编队行驶控制算法研究；

[3] 企业合作项目，DSP实验系统；

[4] 企业合作项目，连续可调谐激光器模块开发；

[5] 湖北省主要湖泊纳污能力计算模型研究；

[6] 基于Vxworks的交换机路由协议开发；

发表论文(部分，第一作者)：

[1] Xiangshun Li, Cheng Lei, Lijing Dong, Sing-Kiong Nguang. Guaranteed convergence control for consensus of mobile sensor networks with dynamical topologies. *International Journal of Distributed sensor networks*, 2016. (SCI)

[2] Xiangshun Li, Control for formation of multiagent systems with time-varying delays and uncertainties based on LMI. *Automatika-Journal for Control, Measurement, Electronics, Computing and Communications*, 2016. (SCI)

[3] Xiangshun Li, Jianghua Lu. Control for the three-phase four-wire four-leg APF based on SVPWM and average current method. *Active and passive electronic components*, 2015. (EI)

[4] Xiangshun Li, Hongliang He. Modified synchronous reference frame method for active power filter under asymmetric and distorted supply voltages condition, 2015 International conference on industrial informatics-computing technology, intelligent technology, 2015. (EI)

[5] Xiangshun Li, Peng Liu, Xinping Yan.  $H_2/H_\infty$  Control for consensus of networked swarm agents with static connected topology graph. *Biotechnology*,

2012. (EI)

[6] 李向舜, 方华京. 带时滞群体编队系统收敛性分析. 武汉理工大学学报, 35(6):1307-1310,2011.

[7] 李向舜, 方华京. 带时滞网络化群体系统稳定性分析. 武汉理工大学学报(信息与管理版),31(2):208-211,2009.

[8] 李向舜, 方华京. 离散网络化群体系统  $H^\infty$  控制. 应用科学学报, 27(5):525-531,2009.

[9] 李向舜, 方华京. 离散网络化群体系统  $H_2$  控制. 电机与控制学报,13(4): 597-602,2009. (EI)

[10] 李向舜, 方华京. 基于分数阶PD控制器的群体系统编队控制. 华中科技大学学报(自然科学版), 37 (10):32-35,2009. (EI)