



刘利枚

姓名：刘利枚

职称/职务：教授/电子系主任

研究方向与领域：物流管理/人工智能

E-mail : seagullm@163.com

一、主要学习和工作经历：

刘利枚（1975.11-），女，湖南宁乡人，工学博士。1999年毕业于西安电子科技大学电气技术专业，获学；2005年毕业于电子科技大学计算机软件与理论专业，获硕士学位；2011年毕业于中南大学控制理论与控制士学位。2013年12月湖南大学管理科学与工程博士后进站学习。从1999年至今一直在湖南商学院从事本科工作。

二、主要教学科研成果：

立足于本岗教学、结合自身专业特点，以教学科研为主线、物流管理和人工智能作为科研方向，积极努力地投入到教学、科研工作中去，在教学、科得了一些成绩：

1. 主要课题

主持教育部人文社科基金“低碳经济下逆向物流系统结构优化研究--理论模型与实证分析”（14YJCZH099）；

主持中国博士后科学基金第56批面向资助项目“基于绿色评估的逆向物流系统研究”（2014M562106）；

主持湖南省自然科学基金“多机器人地图构建的方法研究”（12JJ3064）（已结题）；

主持湖南省社科基金项目“不确定环境下再制造逆向物流网络研究”（12YBB145）；

主持湖南省科技计划“基于节能环保的再制造闭环供应链网络建模与优化”（2011SK3135）（已结题）；

主持湖南商学院重点课题“基于WEB教研室管理系统研究与开发”（已结题）。

指导学生国家级大学生研究性学习和创新性实验计划项目“基于GSM模块家庭安全警报装置的设计”（201410554005）

2. 主要论文

Liu Limei, Cai Zixing. Multi-robot mapping based on the adaptive differential evolution algorithm [J]. High Technology Letters, 2013,19(1) 检索：20131716241632)

刘利枚,蔡自兴.基于改进粒子群优化的Fastslam方法[J].高技术通讯, 2011,21(4):422-427 .(EI检索：2011221402239)

刘利枚, 蔡自兴.粒子群优化的多机器人协作定位方法[J]. 中南大学学报(自然科学版), 2011, 42(3): 682-687. (EI检索：20111913972018)

Liu Limei, Cai Zixing, Pan Wei, et al. A map building methods based on uncertain information for sonar sensor[C].In: The 9th International Conference for Young Computer Scientists. Hunan: zhangjiajie,2008: 1738-1742. (EI检索: 090411875109).

Liu Limei, Cai Zixing. An Improvement of Hough Transform for Building Feature map[C].In: The International Conference on Computation Intelligence and Software Engineering:Wuhan,2009,12. (EI检索：11033780)

刘利枚,蔡自兴,潘薇.一种基于声纳信息的地图创建方法[J].计算机工程, 2009 , 35(7): 166-167. (CSCD核心)

刘利枚,蔡自兴. 多机器人地图融合方法研究[J].小型微型计算机系统2012,9.

刘利枚,石彪,周鲜成.一种基于概率的超声波模型的设计[J].传感器与微系统, 2009, 28(4): 88-90.(CSCD核心)

刘利枚, 周鲜成, 石彪.创新性学习在“电子技术基础”课程中的研究与探索[J].中国电力教育, 2014, 4:71-72.

⑩刘利枚,石彪,周鲜成. 精品课程的网络资源建设[J].科教导刊, 2015, 3: 87-88.

3. 主要著作

刘利枚. 移动机器人SLAM方法的研究[M]. 中国轻工业出版社, 2016, 3.

刘利枚 (副主编) 计算机应用基础教程[M] , 国防科技大学 , 2009.4.