

胡小平，男，1964年生，博士、教授，博士研究生导师，湖南科技大学机械工程科学学术带头人，湖南省仪器仪表学会副理事长，湖南省高等教育学会金工教学委员会副理事长，主要研究方向为机器人控制与机器人视觉、机电一体化技术。



手机号码: 13973250729

E-mail: hxp210@163.com

受教育经历

2005/03 – 2010/12, 武汉理工大学, 机电工程学院, 博士

1999/09 – 2001/12, 武汉理工大学, 机电工程学院, 硕士

1983/09 – 1987/06, 长沙交通学院, 机械工程系, 学士

研究工作经历

2007.10–至今, 湖南科技大学, 机电工程学院, 教授

2002.08–2007.09, 湖南科技大学, 机电工程学院, 副教授

1994.10–2002.07, 湖南科技大学, 机电工程学院, 讲师

1987.06–1994.09, 湖南娄底汽车运输总公司, 助理工程师、工程师

科研工作基本情况:

主持了国家自然科学基金面上项目“煤矿移动传感网络中机器人的节点规划与控制方法研究”（2016-2019, 61572185）、“基于多机协调和宏微视觉的微装配机器人理论和技术研究”（2010-2012, 60975069）、湖南省自然科学基金省市联合基金“电解槽多参数监测与信息融合故障诊断系统研究”（2010-2012, 10JJ9010）等省部级项目 8 项。以第一作者在《Recent Advances in Electrical & Electronic Engineering》、《仪器仪表学报》、《传感技术学报》等国内外重要学术期刊和国际会议发表论文 30 余篇。获湖南省科技进步二等奖 1 项、三等奖 1 项，湘潭市科技进步一等奖 1 项，中国仪器仪表学会科学技术三等奖 1 项，申请发明专利 3 项。

承担的部分科研项目:

- [1] 国家自然科学基金面上项目“煤矿移动传感网络中机器人的节点规划与控制方法研究”，项目负责人（编号：61572185；研究年度：2016-2019）
- [2] 国家自然科学基金面上项目“基于多机协调和宏微视觉的微装配机器人理论和技术研究”，项目负责人（编号：60975069；研究年度：2010-2012）
- [3] 湖南省科技计划项目“面向煤矿移动传感网络的机器人节点规划与控制方法的研究”，项目负责人（编号：2014GK3160；研究年度：2014-2015）
- [4] 湖南省自然科学基金省市联合基金“电解槽多参数监测与信息融合故障诊断系统研究”，项目负责人（编号：10JJ9010；研究年度：2010-2012）

- [5] 湖南省科技计划项目“电解槽多参数监测与智能健康诊断系统研究”，项目负责人（编号：2009GK3102；研究年度：2009-2011）
- [6] 湖南省自然科学基金重点项目“煤矿救援群机器人系统关键技术研究”，主要完成人（编号：13JJ8014；研究年度：2013-2015）

近年发表的主要论文：

- [1] **Xiaoping Hu**, Dongming Xiao. A stage-wise stationary monocular visual control method for assembly robot[J]. Recent Advances in Electrical & Electronic Engineering, 2018,11(3): 274-279.
- [2] **Xiaoping Hu**, Zeyu Li, Jing Cao. A Path Planning Method Based on Artificial Potential Field Improved by Potential Flow Theory[C]. 2017 2nd International Conference on Computer Science and Technology (CST 2017),2017:617-625.
- [3] Liu Y H, **Hu X P**, Huang L P. Adaptive asymptotic tracking of uncertain nonlinear systems with unknown hysteresis nonlinearity[C]//Automation (YAC), 2017 32nd Youth Academic Annual Conference of Chinese Association of. IEEE, 2017: 46-51.
- [4] Xiao Dongming, Liu YongHua, **Hu Xiaoping**. Globally stable adaptive control with prescribed performance for a class of uncertain nonlinear nonaffine systems[C]//Advanced Robotics and Mechatronics (ICARM),2017 2nd International Conference on. IEEE, 2017: 391-396.
- [5] Yonghua Liu, **Xiaoping Hu**, Liangpei Huang. Zero-error Tracking Control of Nonlinear Systems with Input Saturation[C].2016 12th World Congress on Intelligent Control and Automation (WCICA), IEEE,2016: 319-322.
- [6] 胡小平,吴开盛.煤矿井下移动无线传感器网络的局部节点部署研究[J].计算机科学与应用, 2019, 9(5): 864-873.
- [7] 胡小平, 曹敬.改进灰狼优化算法在WSN节点部署中的应用[J].传感技术学报, 2018,31(5):753-758.
- [8] 胡小平, 曹敬.一种多机器人的改进势场路径规划算法[J].机械科学与技术, 2018,37(8):1207-1216.
- [9] 胡小平, 李泽玉.一种改进的势场法路径规划算法[J].机械科学与技术, 2017,36(10):1521-1529.
- [10] 胡小平,谢珂,彭涛.一种新的双目固定式机器人三维视觉定位方法[J].光电工程,2014,41(8):10-15.
- [11] 胡小平,左富勇,谢珂.基于P3P原理的装配机器人手眼标定方法研究[J].机械科学与技术,2013,32(5):762-765.

- [12] **Hu Xiaoping**, Peng Tao, Xie Ke. 3D Reconstruction of Surface Based on Binocular Vision[C]. (ISPMM2013), Proc. of SPIE Vol. 8916, 89163V, China, 2013.08.08-12.
- [13] **Hu Xiaoping**, Xie Ke, Peng Tao. Research on Direct Calibration Method of Eye-to-Hand System of Robot[C]. (ISPMM2013) , Proc. of SPIE Vol. 8916 89163U-1, China, 2013.08.08-12.
- [14] **Hu X P**, Zuo F Y. Obstacle avoidance path plan for manipulator based on improved potential artificial field[C]. International Conference on Automatic Control and Artificial Intelligence(ACAI 2012), 2012,495-497.
- [15] 胡小平,左富勇,谢珂.微装配机器人手眼标定方法研究[J].仪器仪表学报,2012,33(7):1521-1526.
- [16] 胡小平,左富勇,谢珂.一种基于多项式和Newton插值法的机械手轨迹规划方法[J].中国机械工程,2012,23(24):2946-2949.
- [17] 胡小平,谢珂,左富勇.基于改进人工势场法的机械手避障规划[J].测控技术, 2012,31(10):109-111.
- [18] 左富勇,胡小平,谢珂.基于MATLAB Robotics工具箱的SCARA机器人轨迹规划与仿真[J].湖南科技大学学报,2012,27(2):41-44.
- [19] **Hu X P**, Zuo F Y. Research and simulation of robot trajectory planning in joint space[C]. The 3rd International Conference on Precision Instrumentation and Measurement(CPIM 2011), 2011,372-377.