

## 南京农业大学人工智能学院师资队伍（个人信息）

姓 名	林相泽	性 别	男	
学 位	博士	职 称	教授	
部 门 (系别)	电气工程系	E-mail	xzlin@njau.edu.cn	
通信地址	南京市浦口区点将台路 40 号			
个人简介	<p>● 教育经历</p> <p>2008.03-2012.01 南京理工大学 自动化学院博士</p> <p>2000.09-2006.04 东南大学 自动化学院硕士</p> <p>1996.09-2000.06 东南大学 应用数学系学士</p> <p>● 工作经历</p> <p>2017.12-至今 南京农业大学电气工程系教授</p> <p>2012.12-2017.12 南京农业大学电气工程系副教授</p> <p>2012 年-2015 年 南京农业大学农业工程博士后流动站 博士后</p> <p>2008.01-2012.12 南京农业大学电气工程系讲师</p> <p>2006.04-2007.12 南京农业大学电气工程系助教</p> <p>● 访学经历</p> <p>2019 年 7-8 月 韩国岭南大学 访问学者</p> <p>2015 年 5 月-2016 年 5 月 美国德克萨斯大学圣安东尼奥分校 访问学者</p>			
研究领域	1.切换系统理论及应用；2. 农业机器人与智能控制； 3.人工智能及图像识别			
教授课程	自动控制原理 I, 自动控制原理 II			
承担项目	<p>1. 国家自然科学基金面上项目: 受扰非线性切换系统的有限时间有界控制理论与应用研究, 编号: 61773216 (主持);</p> <p>2. 江苏省基础研究计划(自然科学基金)--面上项目: 切换系统有限时间有界理论及其在农机转向控制中应用的研究, 编号: BK20171386 (主持);</p> <p>3. 中央高校基本科研业务费--农用移动平台多模型混合自抗扰控制技术研究: 智能切换与扰动抑制, 编号: KYZ201559 (主持);</p> <p>4. 江苏省博士后科研资助计划-农田作业机械自主导航混合控制技术研究, 编号: 1301118C (主持);</p> <p>5. 中国博士后科学基金-农田作业机械自主导航人机协同式混合控制技术研究, 编号: 2013M531372 (主持).</p> <p>6. 国家自然科学基金—非线性系统的有限时间控制分析与综合, 编号: 60504007 (参与);</p>			

	<p>7. 江苏现代农业产业关键技术创新-设施叶菜类蔬菜生产及收获全程机械化电动化关键技术研发, 编号: CX(19)2025 (参与)</p> <p>8. 国家重点研发计划: 快捷悬挂系统关键技术的开发, 编号 2016YFD0700904 (参与);</p> <p>9. 江苏省科技支撑计划-基于 ZigBee 和 FPGA 的温室内作物生长参数监测与智能控制系统研制, 编号: BE2011336 (参与);</p> <p>10. 国家高技术研究发展计划 (863 计划) -基于嵌入式 3S 技术的农业移动智能服务系统关键技术研究, 编号: 2008AA10Z226 (参与)</p>
<p>学术成果 (论文、专利、 软著等)</p>	<p>◆ 论文发表情况</p> <p>近五年发表录用论文 26 篇, 其中 SCI 论文 19 篇, 包括发表在控制领域国际顶级和权威期刊 <i>Automatca</i>、<i>IET Control Theory &amp; Applications</i>、<i>International Journal of Robust Nonlinear Control</i> 等, EI 论文 7 篇。论文被引用共计 1597 次, ESI 高被引论文 2 篇 (论文被引用次数数据来自 google scholar 和 Web of science, 截止日期为: 2020 年 10 月 19 日)。发表论文如下:</p> <p>SCI 期刊论文:</p> <p>[1] <b>Xiangze Lin</b>, Zhonglin Yang, Wanli Zhang, Yun Zou. Finite-time stabilization of switched neutral systems with time-varying delays via sampled-data control, <i>Journal of the Franklin Institute</i>, 2020, ISSN0016 - 0032.</p> <p>[2] Xueling Li, <b>Xiangze Lin</b>, Yun Zou. State feedback stabilization of switched nonlinear systems with asymmetric output constraints, <i>IET Control Theory &amp; Applications</i>, 2020, DOI: 10.1049/iet-cta.2019.1236 , Print ISSN 1751-8644, Online ISSN 1751-8652.</p> <p>[3] <b>Xiangze Lin</b>, Wanli Zhang, Zhonglin Yang, Yun Zou. Finite-time boundedness of switched systems with time-varying delays via sampled-data control. <i>International Journal of Robust Nonlinear Control</i>, DOI:10.1002/rnc.4908, published online.</p> <p>[4] <b>Xiangze Lin</b>, Wanli Zhang, Shuaiting Huang, Enlai Zheng. Finite-time stabilization of input-delay switched systems. <i>Applied Mathematics and Computation</i>, 2020, 375, 125062, DOI:10.1016/j.amc.2020.125062.</p> <p>[5] <b>Xiangze Lin</b>, Xueling Li, Jessie (Ju Hyun) Park. Output feedback stabilization for planar output-constrained switched nonlinear systems. <i>International Journal of Robust and Nonlinear Control</i>, 2020, 30:1819-1830. DOI:10.1002/rnc.4850.</p>

- [6] Yongzheng Cong, Haibo Du, Qingchun Jin, Wenwu Zhu, **Xiangze Lin**. Formation control for multiquadrotor aircraft: Connectivity preserving and collision avoidance. *International Journal of Robust Nonlinear Control*, DOI:10.1002/rnc.4886, published online.
- [7] **Xiangze Lin**, Zhonglin Yang, Shihua Li. Finite-time boundedness and finite-time weighted L2-gain analysis for a class of neutral type switched systems with time-varying delays. *International Journal of Systems Science*, 2019, 50(4):1-15.
- [8] **Xiangze Lin**, Shuaiting Huang, Wanli Zhang, Shihua Li. Finite-time feedback stabilization of a class of input-delay systems with saturating actuators via digital control. *IEEE/CAA Journal of Automatica Sinica*, 2019, 6(5): 1281-1290.
- [9] **Xiangze Lin**, Xueling Li, Chih-Chiang Chen, Shihua Li. Smooth output feedback stabilization for a class of high-order switched nonlinear systems. *Nonlinear Analysis: Hybrid Systems*. 29, 34-53.
- [10] **Xiangze Lin**, Shuaiting Huang, Shihua Li, Yun Zou, 2018. Finite-time stabilisation of switched linear input-delay systems via saturating actuators. *IET Control Theory & Applications*. 12 (15), 2127-2137.
- [11] **Xiangze Lin**, Chih-Chiang Chen, Chunjiang Qian. Smooth output feedback stabilization of a class of planar switched nonlinear systems under arbitrary switchings, *Automatica*, 2017, 82:314-318.
- [12] Xueling Li, **Xiangze Lin**, Shihua Li, Yun Zou. Globally smooth output feedback stabilization of a class of planar switched systems with average dwell time, *Nonlinear Analysis: Hybrid Systems*, 2017, 24:159-170.
- [13] **Xiangze Lin**, Shihua Li, Yun Zou. Finite-time stabilization of switched linear time-delay systems with saturating actuators, *Applied Mathematics and Computation*, 2017, 299: 66-79.
- [14] **Xiangze Lin**, Shuaiting Huang, Shihua Li, Yun Zou. Finite-time feedback control of an input-delay system with nonlinear saturating actuators, *Transactions of the Institute of Measurement and Control*, 0142331217713836
- [15] CC Chen, C Qian, **X Lin**, ZY Sun, YW Liang. Smooth output feedback stabilization for a class of nonlinear systems with time-varying powers, *International Journal of Robust and Nonlinear Control*, 2017, 27:5113-5128.
- [16] **Xiangze Lin**, Xueling Li, Shihua Li, Yun Zou, Finite-time Boundedness for

Switched Systems with Sector Bounded Nonlinearity and Constant Time Delay, Applied Mathematics and Computation, 2016, 247: 25-40 .

- [17] **Xiangze Lin**, Stability of switched nonlinear systems: an output-to-state point of view, IET Control Theory & Applications, Source: IET Control Theory & Applications, Volume 10, Issue 5, 21 March 2016, p. 485 – 492. DOI: 10.1049/iet-cta.2015.0509 , Print ISSN 1751-8644, Online ISSN 1751-8652.
- [18] M Lu, Y Xiong, K Li, L Liu, L Yan, Y Ding, **X Lin**, X Yang, M Shen. An automatic splitting method for the adhesive piglets' gray scale image based on the ellipse shape feature, Computers and Electronics in Agriculture , 2016, 120: 53–62.
- [19] Hao Liu, **Xiangze Lin**. Finite-time control for a class of nonlinear system with time-varying delay, Neurocomputing, 2015, 149: 1481–1489.

#### EI 论文:

- [1] Jing Geng, Xiang Wang, Saihua Zhu, **Xiangze Lin**. Accuracy improvement of positioning data in greenhouse for agricultural machinery via optimization algorithm. The Journal of Engineering, March 2019, p. 547-551.
- [2] **Xiangze Lin**, Shuaiting Huang, Jinlin Xue, Shihua Li, 2018. Finite-Time Feedback Stabilization of an Input-Delay System via Linear Sampled-Data Control. 37th Chinese Control Conference (CCC). 1277-1280.
- [3] **林相泽**,王祥,林彩鑫,耿晶,薛金林,郑恩来, 2018.基于超宽带的温室农用车辆定位信息采集与优化.农业机械学报. 49 (10), 23-29.
- [4] **Xiangze Lin**, Caixin Lin, Xiang Wang, Jinlin Xue, Enlai Zheng, Research on Precise Positioning of Agricultural Vehicles under Static Conditions via Artificial Intelligence Algorithms. International Agricultural Engineering Journal, 2018, 27(3):248-254.
- [5] **林相泽**,张俊媛,朱赛华,刘德营.基于 K-SVD 和正交匹配追踪稀疏表示的稻飞虱图像分类方法[J].农业工程学报,2019,35(19):216-222.
- [6] **林相泽**,朱赛华,张俊媛,刘德营.基于迁移学习和 Mask R-CNN 的稻飞虱图像分类方法[J].农业机械学报,2019,50(07):201-207.
- [7] Saihua Zhu, Junyuan Zhang, **Xiangze Lin**, Deying Liu. Classification of rice planthoppers based on shape descriptors [J]. The Journal of Engineering. 2019, (22), 8378- 8382.

#### ◆ 发明专利情况:

1. 农用车辆自主导航转向控制方法, 已授权, 发明专利, 专利号: ZL 2015 1 0247284.9
2. 基于多种绿色能源的农田信息采集节点供电装置, 已授权, 实用新型,

	<p>专利号：ZL 2014 2 0771541.X</p> <p>3. 农用车辆路径跟踪的增益切换非线性控制方法，提交申请，发明专利，申请号：201710958763.0</p> <p>4. 基于重置控制的拖拉机路径跟踪控制器设计方法，提交申请，发明专利，申请号：201910159857</p>
<p><b>奖励荣誉</b></p>	<p>◆ <b>优秀教师奖、校级奖教金与大中华奖教金：</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1.2015-2017 年度南京农业大学工学院优秀教师</li> <li>2. 2009-2013 年度南京农业大学工学院优秀教师</li> <li>3. 2010 年度大中华奖教金、南京农业大学校级奖教金</li> <li>4. 2007-2009 年度南京农业大学工学院优秀教师</li> </ol> <p>◆ <b>飞思卡尔奖与机器人奖</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 2013 年荣获第八届全国大学生“飞思卡尔”杯智能汽车竞赛华东区光电组一等奖、中国 Robocup 机器人大赛狭窄足印项目全国一等奖、交叉足印项目全国一等奖、机器人探险游全国一等奖、机器人寻宝游全国一等奖</li> <li>2. 2012 年荣获中国 Robocup 机器人大赛交叉足印项目全国一等奖</li> <li>3. 2011 年荣获中国 Robocup 机器人大赛交叉足印项目全国一等奖、狭窄足印项目全国一等奖</li> <li>4. 2010 年荣获中国 Robocup 机器人大赛鸥鹏组全国冠军、狭窄足印项目全国一等奖</li> <li>5. 2009 年荣获中国 Robocup 机器人大赛中型组全国一等奖</li> </ol> <p>◆ <b>优秀论文及教学成果奖</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 2015 年荣获 2015 届校级优秀毕业论文一等奖、2015 届本科优秀毕业论文南京农业大学工学院一等奖</li> <li>2. 2013 年荣获 2013 届校级优秀毕业论文一等奖</li> <li>3. 2012 年度校级教学成果二等奖</li> <li>4. 2011年度校级教学成果二等奖</li> </ol>
<p><b>社会兼职</b></p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 中国农业机械学会编辑工作委员会委员</li> <li>2. 江苏省自动化学会机器人竞赛工作委员会委员</li> <li>3. 美国电气电子工程师协会（IEEE）会员</li> <li>4. 担任多个国际期刊，如 Automatica、IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics: Systems 等的审稿人</li> </ol>
<p>欢迎具有良好的沟通能力、强烈的团队意识、并立志从事控制理论应用和人工智能研究的学生报考，特别欢迎具有一定数学和控制理论基础、熟悉 MATLAB、PYTHON 和 C/C++等软件</p>	

的优秀学生报考!