



## 傅剑

自动化系教学主任  
武汉理工大学

# Biography

## 兴趣爱好

- 人工智能
- 人机协作

## 教育经历

- 🎓 控制理论与控制工程博士, 2006  
北京科技大学
- 🎓 计算机应用硕士, 1999  
华中科技大学

# 祝贺

## *Congratulation*

傅剑“面向人机合作协同的机器人运动技能获取和执行研究”获得国家自然科学基金会资助

## *Congratulation*

滕翔的论文《Robot Motor Skill Transfer With Alternate Learning in Two Spaces》(2020.9.24) 已被期刊"IEEE Transactions on Neural Networks and Learning Systems" (SCI 1区) 录用

李聪的论文《Compound Heuristic Information Guided Policy Improvement for Robot Motor Skill Acquisition》(2020.12.31) 已被期刊"Applied Sciences-Basel" (SCI 2区) 录用

## *Congratulation*

李聪, 2021届研究生, 恒生电子股份有限公司录用

杜瑾瑜, 2021届研究生, 中兴通讯(南京) 录用

滕翔 2020届研究生 华为(武汉) 录用

傅剑, 2020届研究生, 华为 (武汉) 录用

王超奇, 2020届研究生, 华为 (武汉) 录用

耿惠莉, 2020届研究生, 中国电子系统技术有限公司录用

张洋, 2019届研究生, 高德红外 (武汉) 录用

杭亦文, 2019届研究生, 武汉理工大学自动化学院录用

秦亘, 2019届研究生, 华为 (武汉) 录用

夏聪, 2019届研究生, 中兴通讯 (武汉) 录用

申思远, 2019届研究生, 海康威视 (武汉) 录用

刘冰, 2018届研究生, 中兴通讯 (深圳) 录用

魏达, 2018届研究生, 小红书 (武汉) 录用

孙俊威, 2017届研究生, 京东 (深圳) 录用

王开元, 2017届研究生, 海康威视 (南京) 录用

李媛媛, 2017年研究生, 闻泰科技 (上海) 录用

杜宇澄, 2017届研究生, 上能电气股份有限公司 (无锡) 录用

陈思明, 2017届研究生, 科大讯飞武汉分公司录用

## 近期文章

### 1. [Robot Motor Skill Transfer With Alternate Learning in Two Spaces](#)

Jian Fu; Xiang Teng; Ce Cao; Zhaojie Ju; Ping Lou

IEEE Transactions on Neural Networks and Learning Systems Early online 24 Sep 2020

► Abstract

### 2. [Compound Heuristic Information Guided Policy Improvement for Robot Motor Skill Acquisition](#)

Jian Fu; Cong Li; Xiang Teng; Fan Luo; Boqun Li

APPLIED SCIENCES. Appl. Sci. 2020, 10(15), 5346; Received: 30 June 2020 / Revised: 28 July 2020 / Accepted: 30 July 2020 /

Published: 3 August 2020

► Abstract

### 3. [融合KCCA推断强化学习的机器人智能轨迹规划 \(华中科技大学学报\)](#)

傅剑; 滕翔; 曹策; 姜平。

《华中科技大学学报：自然科学版》，2019年第11期96-102，共7页

► Abstract

### 4. [Watershed Algorithm for Medical Image Segmentation Based on Morphology and Total Variation Model](#)

Yingbo Liang; Jian Fu.

International Journal of Pattern Recognition and Artificial Intelligence

► Abstract

► Abstract

### 5. [Fast Robot Motor Skill Acquisition Based on Bayesian Inspired Policy Improvement](#)

Jian Fu; Siyuan Shen; Ce Cao; Cong Li.

International Conference on Intelligent Robotics and Applications ICIRA 2019: Intelligent Robotics and Applications pp 356-367

► Abstract

### 6. [Robot motor skill acquisition with learning in two spaces](#)

Jian Fu; Ce Cao; Jinyu Du; Siyuan Shen.

International Conference on Intelligent Robotics and Applications ICIRA 2019: Intelligent Robotics and Applications pp 379-389

► Abstract

### 7. [Concurrent probabilistic motion primitives for obstacle avoidance and human-robot collaboration](#)

Jian Fu; ChaoQi Wang; JingYu Du; Fan Luo.

International Conference on Intelligent Robotics and Applications ICIRA 2019: Intelligent Robotics and Applications pp 701-714

► Abstract

### 8. [Robot Intelligent Trajectory Planning Based on PCM Guided Reinforcement Learning](#)

Xiang Teng; Jian Fu; Cong Li; ZhaoJie Ju.

International Conference on Intelligent Robotics and Applications ICIRA 2019: Intelligent Robotics and Applications pp 342-355

► Abstract

### 9. [Robot Motor Skill Transfer with Alternate Learning in Two Spaces](#)

Jian Fu ; Sujuan Wei ; Haibo He ; Shengyong Wang

Conference paper. First Online: 06 August 2019. Part of the Lecture Notes in Computer Science book series (LNCS, volume 11745)

► Abstract

### 10. [基于双空间交替学习的机器人运动技能获取](#)

傅剑,陈思明,庞牧野,姜平

《华中科技大学学报：自然科学版》，2017年第10期p90-94

► Abstract

### 11. [A Method of SIFT Simplifying and Matching Algorithm Improvement](#)

Xinmin Zhou;Kaiyuan Wang;Jian Fu.

Industrial Informatics - Computing Technology, Intelligent Technology, Industrial Information Integration (ICIICII), 2016 International Conference on: 19 January 2017

► Abstract

### 12. [SPARK – A Big Data Processing Platform for Machine Learning](#)

Jian Fu;Junwei Sun;Kaiyuan Wang.

Industrial Informatics - Computing Technology, Intelligent Technology, Industrial Information Integration (ICIICII), 2016 International Conference on 10.1109/ICIICII.2016.0023: 19 January 2017

► Abstract

### 13. [An Improved LWR Based Forcing Term Learning from DMPs](#)

Jian Fu; Da Wei.

Industrial Informatics - Computing Technology, Intelligent Technology, Industrial Information Integration (ICIICII), 2016 International Conference on: 19 January 2017

► Abstract

### 14. [Various Robot Motor Skills Learning with PI2-GMR](#)

Jian Fu; Siming Chen.

Industrial Informatics - Computing Technology, Intelligent Technology, Industrial Information Integration (ICIICII), 2016 International Conference on: 19 January 2017

► Abstract

### 15. [GMR based forcing term learning for DMPs](#)

Jian Fu ; Sujuan Wei ; Li Ning ; Kui Xiang

Published in: 2015 Chinese Automation Congress (CAC)

► Abstract

### 16. [A Novel DS-GMR Coupled Primitive for Robotic Motion Skill Learning](#)

Fu, Jian; Ning, Li; Wei, Sujuan; Zhang, Liyan.

Industrial Informatics - Computing Technology, Intelligent Technology, Industrial Information Integration (ICIICII), 2015 International Conference on: 3-4 Dec. 2015 ,111-115

► Abstract

### 17. [一种基于扩展有限状态机的业务流程管理的建模方法](#)

傅剑;马冰洁;熊沁怡;卫素娟;张俊.

专利: 2015-08-26

► Abstract

### 18. [Online learning control based on projected gradient temporal difference and advanced heuristic dynamic programming](#)

Jian Fu; Sujuan Wei; Haibo He; Shengyong Wang.

Neural Networks (IJCNN), 2014 International Joint Conference on: 2014/7 ,vol. 6 no.11,3649-3656

► Abstract

### 19. [A hybrid evolving and gradient strategy for approximating policy evaluation on online critic-actor learning](#)

Jian Fu; Haibo He; Huiying LI; Qing Liu.

Lecture Notes in Computer Science (including subseries Lecture Notes in Artificial Intelligence and Lecture Notes in Bioinformatics): 2012 ,vol 7367 ,p 555-564

► Abstract

### 20. [A three-network architecture for on-line learning and optimization based on adaptive dynamic programming](#)

Haibo He,Zhen Ni,Jian Fu

NEUROCOMPUTING. Volume 78, Issue 1. 2011. PP 3-13

► Abstract

### 21. [Adaptive dynamic programming with balanced weights seeking strategy](#)

Jian Fu; Haibo He; Zhen Ni.

Adaptive Dynamic Programming And Reinforcement Learning (ADPRL), 2011 IEEE Symposium on: 29 July 2011

► Abstract

### 22. [Adaptive Learning and Control for MIMO System Based on Adaptive Dynamic Programming](#)

Jian Fu; Haibo He; Xinmin Zhou.

Neural Networks, IEEE Transactions on: 16 June 2011 ,vol.22, no.7, ,pp.1133-1148

► Abstract

### 23. [An Adaptive Variable Strategy Pareto Differential Evolution Algorithm for Multi-Objective Optimization](#)

Published in: 2008 IEEE Congress on Evolutionary Computation (IEEE World Congress on Computational Intelligence)

► Abstract

# 团队成员

## 2020级



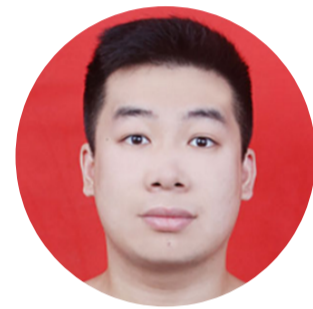
[刘健超](#)

2020级专业型硕士



[杨峰](#)

2020级学术型硕士



[王祺圭](#)

2020级学术型硕士



[王隼才](#)

2020级学术型硕士



[钟亚东](#)

2020级学术型硕士

## 2019级



[刘若拙](#)

2019级专业型硕士



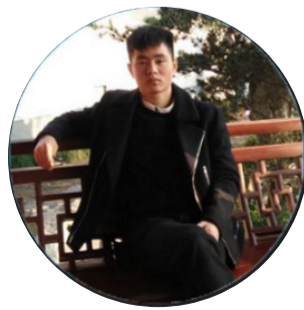
[曾令哲](#)

2019级专业型硕士



[李兴强](#)

2019级专业型硕士



[胡立志](#)

2019级专业型硕士

## 2018级



[李迅](#)

2018级学术型硕士



[杜瑾瑜](#)

2018级学术型硕士



[耿惠莉](#)

2018级专业型硕士

### 2017级



[夏迅](#)

2017级专业型硕士



[张洋](#)

2017级专业型硕士



[滕翔](#)

2017级学术型硕士



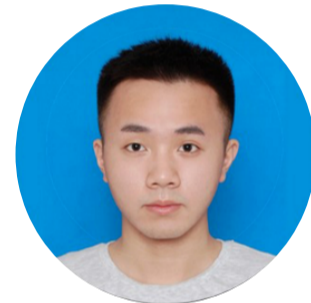
[王超奇](#)

2017级学术型硕士



[申思远](#)

2017级专业型硕士



[秦巨](#)

2017级专业型硕士

### 2016级



[刘冰](#)

2016级专业型硕士



[曹策](#)

2016级学术型硕士

### 2015级



[李媛媛](#)

2015级专业型硕士



[杜宇澄](#)

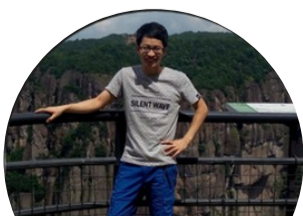
2015级专业型硕士



[魏达](#)

2015级学术型硕士

### 2014级





[孙俊威](#)

2014级学术型硕士



[宁力](#)

2014级专业型硕士



[王开元](#)

2014级学术型硕士



[陈思明](#)

2014级学术型硕士

### 2013级



[卫素娟](#)

2013级学术型硕士



[王芳黎](#)

2013级学术型硕士



[马冰洁](#)

2013级学术型硕士

### 2011级



[盛传中](#)

2011级学术型硕士

### 2009级



[李绘英](#)

2009级学术型硕士



[靖建华](#)

2009级专业型硕士

### 2008级



[梁英波](#)

2008级学术型硕士

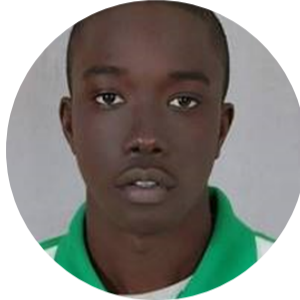
## 2007级



余愿

2007级学术型硕士

## Foreign Master



[abdoulaye fall](#)

foreign master

## 近期项目

### 武汉理工大学工业自动化综合实验的设计

武汉理工大学工业自动化综合实验室的设  
业自动化综合实验室根

### 武汉理工大学电路板柔性生产线设

武汉理工大学电路板柔性生产线设计 电路  
性生产线是一套基于先

### 自动化实验室网络平台。

自动化实验室网络平台“融合Web2.0技术，面  
向创新实践能力

## 简历

### ※学术

(1999)计算机硕士。华中科技大学。

(2006)控制理论与控制工程博士 华中科技大学



(2000)控制理论与控制工程博士。北航博导。

(2009-2010)史蒂文斯理工学院和霍德岛大学访问学者。

IEEE ADPRL TC (自适应动态规划与强化学习技术委员会) 成员。

在国内外重要期刊和会议上发表SCI和EI论文20余篇。

## ※教学情况

### 过去五年的课程:

嵌入式系统控制;

传感与检测技术;

调整仪表和过程控制系统;

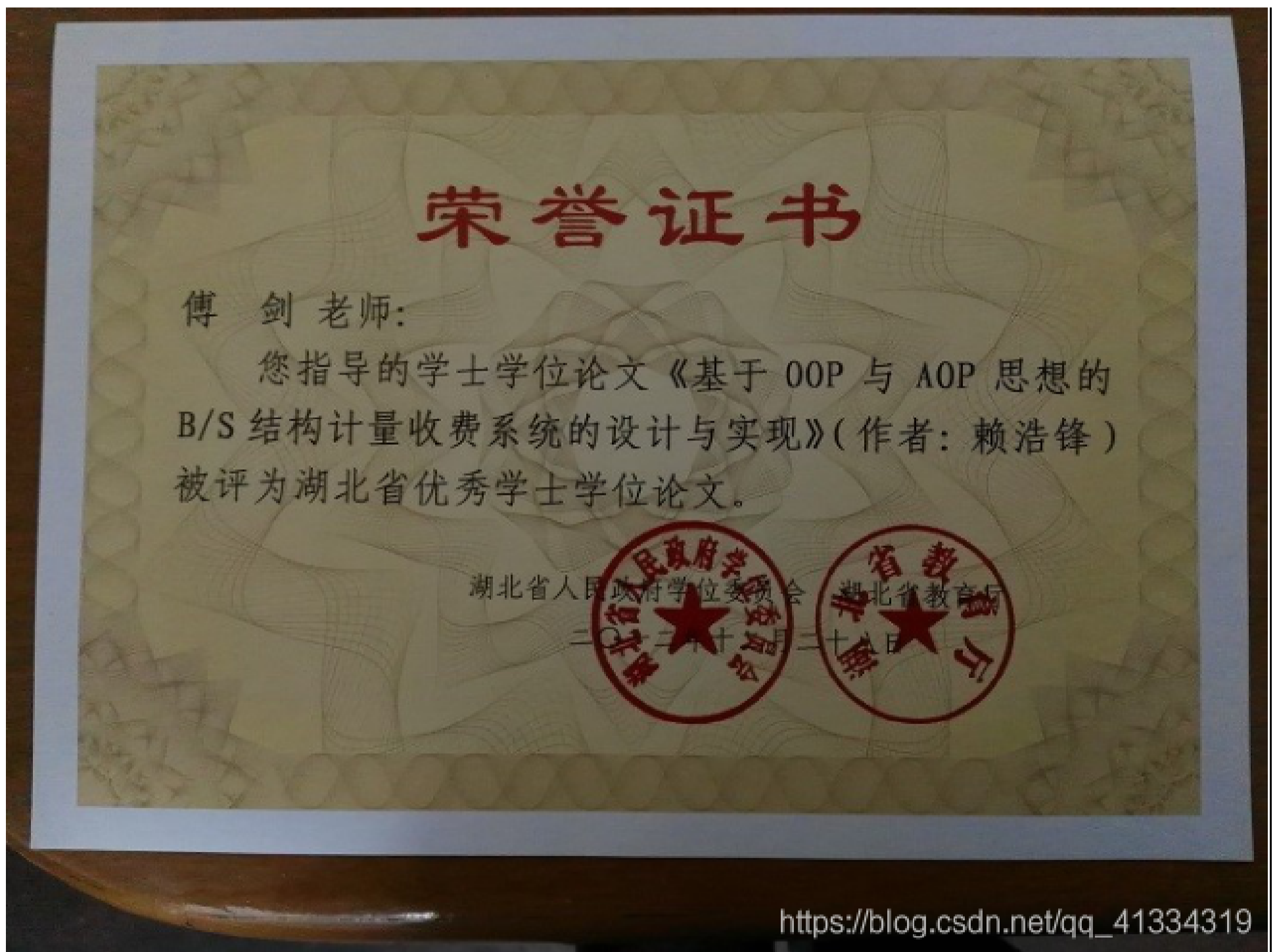
电气可编程控制器;

工业控制网络与现场总线;

可视化编程基础;

### 荣誉证书:

(2011-2015)指导本科生获得湖北省五篇优秀毕业论文





#### 教学实习:

(2015)带领“智能绿色适应性系统”参加了xplore全球自动化大奖赛，并在德国汉诺威举行的全球总决赛中获得“优秀团队奖”。



## ※科学研究

### 学术研究项目

1. 湖北省自然科学基金“基于G2E的近似编程及移动机器人自主控制应用”
2. 武汉理工大学自主创新基金“自适应动态规划若干问题研究”
3. 国家自然科学基金会“网络集群多吸引子协调切换与多目标流关联研究”
4. 美国自然科学基金会“职业：AIS——基于自适应动态规划的机器智能框架的综合优化预测”
5. 企业项目：武钢校准实验室B/S结构计量管理系统的研究与开发
6. 企业项目：湛江港集装箱码头信息管理系统及无线系统扩展
7. 企业项目：天铁公司热轧ACG系统的开发

## 照片墙

TIME:2019



TIME:2018







TIME:2017



TIME:2016

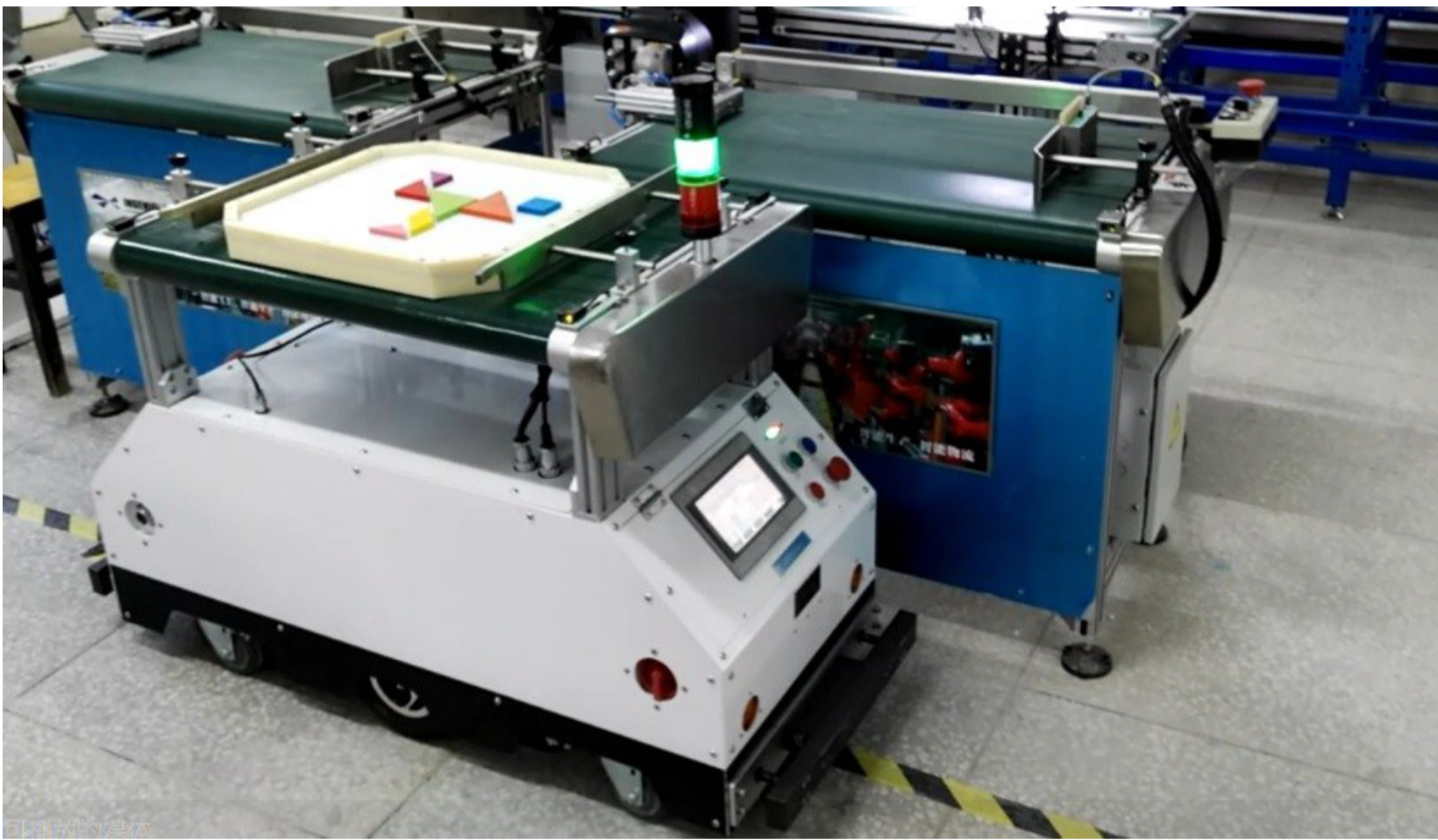


TIME:2015









我们的位置:



# Contact



[fujian\\_whut@163.com](mailto:fujian_whut@163.com)



122 Luoshi Road, Wuhan, Hubei 430070

Published with [Wowchemy](#) – the free, [open source](#) website builder that empowers creators.

