

刘传德 (Chuande Liu) 讲师, 硕导

江苏省南京市宁六路 219 号临江楼 A1710 室

liuchuande@nuist.edu.cn

<https://chuande-liu.github.io/>



主要研究兴趣和招生信息

研究兴趣: 电动载运工程 (无人系统辅助降落技术、电力特种机器人技术)

今年研究生招生: 085410 人工智能 (本部/经开区)。

欢迎计算机、电气、控制和大数据专业的正考生/调剂生报考与联系。实验室走理论与应用的软硬结合之路, 既强调数据驱动的理论研究, 又突出理论研究的面向应用性, 在对不同实际电动载运系统特性分析基础上, 针对性地设计先进的、工程实现性好的算法和产品。

工作/教育经历

讲师, 硕导	南京信息工程大学	人工智能学院 (未来技术学院)	09/2024-至今
讲师, 硕导 (24.06)	南京信息工程大学	自动化学院	04/2022-08/2024
博士	东南大学	电气工程专业	03/2017-03/2022
公派联培博士生	巴黎理工学院	机器人与系统工程	08/2019-08/2020
硕士	东南大学	电气工程专业	09/2014-12/2016
学士	东北电力大学	电气工程及其自动化专业	09/2010-06/2014

科研/项目经历

- 基于柔性扰动补偿的艇载无人机助降臂末端稳定伺服控制研究  
国家自然科学基金青年项目 (No.62303234) 主持  
01/2024-12/2026
- 工业机器人技术在电气控制中的应用研究  
教育部产学研协同育人项目 (No.230701711081412) 主持  
05/2023-05/2024
- 空海对接任务约束下船载无人机回收臂行为顺应控制研究  
南京信息工程大学人才启动项目 (No.2023r103) 主持  
04/2023-04/2026

代表性论文

- Chuande Liu, Shu Fang, Jiao Li, Bingtuan Gao. An adaptive dual-docking force control of ship-borne manipulators for UAV-assisted perching[C]. in *Proceedings of 14th Annual International Conference on CYBER Technology in Automation, Control, and Intelligent Systems (IEEE-CYBER 2024)*, Copenhagen, Denmark, 16 July, 2024: 394-398.
- Chuande Liu, Chuang Yu, Bingtuan Gao, Syed Awais Ali Shah, Adriana Tapus. Towards a balancing safety against performance approach in human-robot co-manipulation for door-closing emergencies[J]. *Complex & Intelligent Systems*, 2022, 8: 2859-2871. (SCI/IF:5.277)

3. **Chuande Liu**, Bingtuan Gao, Chuang Yu, Adriana Tapus. Self-protective motion planning for mobile manipulators in a dynamic door-closing workspace[J]. *Industrial Robot*, 2021, 48(6): 803–811. (SCI)
2. **Chuande Liu**, Bingtuan Gao, Jianguo Zhao, Syed Awais Ali Shah. Orbitally stabilizing control for the underactuated translational oscillator with rotational actuator system: Design and experimentation[J]. *Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part I: Journal of Systems and Control Engineering*, 2019, 233(5): 491–500. (SCI)
1. **刘传德**, 高丙团, 郑功倍, 孙国兵. 欠驱动 TORA 振荡轨迹跟踪的模糊控制设计 [J], 电机与控制学报, 2018, 22(5):117–122. (EI)

### 发明专利

4. **刘传德**, 杨圣涛 (本), 周圣淇 (本), 张乐 (研), 连静. 一种适用于远程水面的船基无人机辅助降落系统及方法 [P], 2024, 已受理, 申请号: 2024114644436.
3. **刘传德**, 张乐 (研), 胡恩铭 (本), 陈琪雯 (本), 周圣淇 (本), 周桥 (本). 一种表情机器人的眼球绳驱装置及其工作方法 [P], 2024, 已受理, 申请号: 2024114644421.
2. **刘传德**, 张乐 (研), 李佳秋 (本), 胡恩铭 (本). 一种辅助旋翼无人机降落的船载机械臂抓取对接力控制方法 [P], 2024, 已受理, 申请号: 2024116604749.
1. 高丙团, **刘传德**, 谢吉华. 一种具有旋转激励的平移振荡装置的周期性轨迹控制方法 [P], 2018, 已授权, 授权号: CN201610004396.6

### 学术期刊/会议审稿人

Complex & Intelligent Systems

IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (**IROS**)

### 荣誉和获奖 (节选)

- |                         |               |         |
|-------------------------|---------------|---------|
| • 本科毕业设计 (论文) 优秀指导教师    | 南京信息工程大学      | 2023    |
| • 第十八/十九届“挑战杯”校赛三等奖指导教师 | 南京信息工程大学      | 2023/25 |
| • 青年教师教学竞赛三等奖           | 南京信息工程大学自动化学院 | 2023    |
| • 国家公派留学 CSC 奖学金        | 国家留学基金委员会     | 2019    |
| • 江苏省优秀硕士学位论文           | 江苏省教育厅        | 2018    |
| • 东南大学优秀硕士论文            | 东南大学研究生院      | 2018    |
| • 中国田径协会马拉松大众一级选手       | 中国田径协会        | 2018    |
| • 南瑞继保奖学金               | 东南大学教育基金会     | 2016    |

## 教学工作

**本科专业主干课程：**《数据结构与算法（雷丁学院）》、《操作系统与计算机网络》、《机器学习》

## 期刊论文

7. Leijie Jiang, Lixun Zhu, Chuande Liu, Qiankang Hou. Reconfigurable high-precision AC voltage detector for aerospace applications[J]. *Measurement*, 2025, 248: 116850. (SCI)
6. Leijie Jiang, Chuande Liu, Zhu Lixun, Zhenzhong Zhang, Qiankang Hou. High-precision and wide-range temperature measurement and control system of satellite-borne calibration blackbody[J]. *Measurement*, 2024, 231: 114591. (SCI)
5. Syed Awais Ali Shah, Bingtuan Gao, Nigar Ahmed, Chuande Liu. Advanced robust control techniques for the stabilization of translational oscillator with rotational actuator based barge-type OFWT, *Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part M: Journal of Engineering for the Maritime Environment*[J]. 2021, 235(2): 327–343. (SCI)
4. 郑功倍, 高丙团, 刘传德, 谢吉华. 欠驱动 TORA 系统周期性动态轨迹的模糊控制设计 [J]. 控制工程, 2019, 26(6): 1029–1034. (中文核心)
3. 姜雷杰, 高丙团, 刘传德, 朱振宇. 2-DOF 绳索驱动并联机构轨迹跟踪控制 [J]. 控制与决策, 2017, 34(5): 1103–1108. (EI)
2. Jing Xu, Bingtuan Gao, Chuande Liu, Shuanglei Gao. An omnidirectional 3D sensor with line laser scanning[J]. *Optics and Lasers in Engineering*, 2016, 84: 96–104. (Q1/IF=4.273/SCI)
1. Bingtuan Gao, Chuande Liu, Hongtai Cheng. Virtual constraints based control design of an inclined translational oscillator with rotational actuator system[J]. *Shock and Vibration*, 2015, DOI: 10.1155/2015/769151. (SCI)

## 会议论文

4. Chuande Liu, Jiahong He, Bingtuan Gao. Movement Planning and Control of an Overhead Power Transmission Line Inspection Bionic-Robot[C]. in *Proceedings of 9th Annual International Conference on CYBER Technology in Automation, Control, and Intelligent Systems (IEEE-CYBER 2019)*, Suzhou, China, 29 July, 2019: 25–29. (Best Finalist, EI)
3. Jianbao Zhu, Chuande Liu, Yuwei Sun, Bingtuan Gao. Power Cabinet Door-opening State Recognition Technology Based on Edge Feature Extraction of Monocular Vision[C]. In: *IEEE-CYBER 2019*, Suzhou, China, 29 July, 2019: 1617–1620. (EI)
2. Syed Awais Ali Shah, Bingtuan Gao, Nigar Ahmed, Chuande Liu, Arshad Rauf. Disturbance Observer-Based Sliding Mode Control of TORA System for Floating Wind Turbines[C]. In: *IEEE-CYBER 2019*, Suzhou, China, 29 July, 2019: 418–423. (EI)

1. Junjie Ye, Bingtuan Gao, Hao Chen, Weilun Xu, Linlin Zhong, **Chuande Liu**. A Self-Constructed CNN Classifier for Keyhole Detection and Location[C]. In: *2020 IEEE Sustainable Power and Energy Conference (iSPEC 2020)*, Chengdu, China, 2020: 2479–2484. (EI)

Updated on April 24, 2025

<https://chuande-liu.github.io/>