**网站个人信息**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 姓 名 | 熊鹏文 | 性 别 | 男 | 照片 | IMG_1117副本2 |
| 国 籍 | 中国 | 学 位 | 博士 |
| 所学专业 | 测控技术与仪器 | 毕业院校 | 东南大学 |
| 职 称 | 教授 | 职称类别 |  | 导师类别 | 博导 |
| 电子邮件 | steven.xpw@ncu.edu.cn | 所在单位 | 先进制造学院 |
| 个人信息 | 熊鹏文，男，江西南昌人，博士（后），教授，博士生导师，IEEE Senior Member，江西省杰出青年基金获得者、江西省“双千计划”人才、江西省主要学科学术与技术带头人，江西省自动化仪器电气类专业教学指导委员。2015年12月毕业参加工作，历任南昌大学测控技术与仪器教研室副主任、自动化系副主任、自动化系主任，现任南昌大学先进制造学院副院长、机器人研究所所长。近年来，主持国家重点研发计划"智能机器人"重点专项子课题、国家自然科学基金4项（面上、地区、青年）、中国博士后科学基金，以及其他省部级以上课题10项，主持企业横向课题多项；以第一作者或通讯作者在IEEE TCYB、IEEE TII、IEEE TIE、IEEE TSMCA、IEEE TMECH、IEEE TASE、IEEE/CAA JAS、中国科学:技术科学、中国科学:信息科学、自动化学报、机器人等国内外高水平期刊发表学术论文100余篇；以第一发明人申报国家发明专利32项，已授权20项；先后获得江西省科技进步一等奖（排名第一）、吴文俊人工智能科技进步二等奖、江西省教学成果一等奖（本科教育类）、江西省教学成果二等奖（研究生教育类）。**研究领域：**[1] 机器人传感与控制[2] 人工智能[3] 智能仪器**研究生带生专业：**[1]博士：0802机械工程、0802Z1工业控制工程[2]硕士：0804仪器科学与技术、0811控制科学与工程、0802机械工程、085407电子信息（仪器仪表工程）、085406电子信息（控制工程）、0855机械 |
| 教育经历 | 2017.12-2019.12东南大学，仪器科学与工程学院，博士后（合作导师：李建清教授）2009.09-2015.12东南大学，仪器科学与技术，博士，硕博连读（导师：宋爱国教授）2013.08-2014.09 Johns Hopkins University，联合培养博士（导师：Prof. Gregory S. Chirikjian）2005.09-2009.07  中北大学，电子信息工程，学士，本科 |
| 工作履历 | 2023.11-至今  南昌大学，机器人研究所，所长2022.01-至今  南昌大学，先进制造学院，副院长2023.12-至今  南昌大学，先进制造学院，教授、博导（2023年6月）2021.07-2022.09 南昌大学，教务处，副处长（挂职）2015.12-2022.01  南昌大学，信息工程学院，讲师、副教授2016.04-2018.07   南昌大学，15级电气工程及其自动化专业，辅导员 |
| 科研项目 | **代表性科研项目（主持）：**[1] 国家重点研发计划“动态非结构环境下机器人自然交互与共融协作”三级课题，2023YFB4704903，机器人高灵敏度碰撞检测及预警方法研究，2023.12-2026.11，在研，主持[2] 国家自然科学基金（面上项目），62373181，基于仿生触觉感知的机器人多模态认知与交互关键技术研究，2024.01-2027.12，在研，主持[3] 国家自然科学基金（地区基金），62163024，交互式机器人的仿人触滑觉感知机理与解析技术研究，2022.01-2025.12，在研，主持[4] 国家自然科学基金（青年基金），61903175，人机交互下遥操作机器人的精细化力感知与力控制技术研究，2020.01-2022.12，结题，主持[5] 国家自然科学基金（地区基金），61663027，半自主遥操作下核电机器人的运动分析与控制研究，2017.01-2020.12，结题，主持[6] 中国博士后科学基金，2018M642137，人机交互下核电机器人的巡检与精细化抓取控制技术研究，2017.12-2019.12，结题，主持[7] 江西省杰出青年基金，20232ACB212002，基于具身触觉的机器人多模态感知与交互技术研究，2023.01-2025.12，在研，主持[8] 江西省“双千计划”项目，jxsq2023201097，基于多模态融合感知的机器人力触觉理解与复现技术研究，2022.01-2024.12，在研，主持[9] 江西省主要学科学术和技术带头人项目，20204BCJ23006，人机交互下精细化力触觉感知与理解技术，2020.01-2022.12，结题，主持[10] 国网江西省电力公司重大项目，基于多传感融合监测与知识图谱的施工承力系统安全性分析与预测，2021.9-2022.12，129.88万元，结题，主持 |
| 科研成果 | **主要科技奖励：**[1] 江西省科技进步一等奖（第一完成人），复杂约束环境下多模态信息融合感知关键技术及应用，2023年8月，江西省人民政府[2] 吴文俊人工智能科技进步二等奖，复杂环境下无人系统智能探测关键技术及应用，2023年3月，中国人工智能学会[3] 江西省（本科层次）教学成果一等奖，2023年12月，江西省人民政府[4] 江西省（研究生教育类）教学成果二等奖，2023年12月，江西省人民政府**代表性论文（第一作者）：**[1] **Pengwen Xiong**, Xiaobao Tong, Peter X. Liu, Aiguo Song, Zhijun Li, Robotic Object Perception based on Multi-Spectral Few-Shot Coupled Learning, IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems, 2023, 53(10): 6119-6131. （IF=8.7, TOP期刊）[2]**Pengwen Xiong**, Junjie Liao, MengChu Zhou, Aiguo Song, Peter X. Liu, Deeply Supervised Subspace Learning for Cross-Modal Material Perception of Known and Unknown Objects, IEEE Transactions on Industrial Informatics, 2023, 19(2): 2259-2268.（IF=12.3, TOP期刊）[3] Junjie Liao, **Pengwen Xiong\***, Peter X. Liu, Zhijun Li, Aiguo Song, Enhancing Robotic Tactile Exploration with Multi-receptive Graph Convolutional Networks, IEEE Transactions on Industrial Electronics, 2024, 71(8): 9297 - 9308.（IF=7.7, TOP期刊）[4]**Pengwen Xiong**, Kongfei He, Aiguo Song, Peter X. Liu, Robotic haptic adjective perception based on coupled sparse coding, SCIENCE CHINA Information Sciences, 2023, 66(2): 129201.  (IF=8.8, 中国科学:信息科学（英文版）)[5] **Pengwen Xiong**, Kongfei He, Edmond Q. Wu, Limin Zhu, Aiguo Song, Peter X. Liu, Human Exploratory Procedures based Hybrid Measurement Fusion for Material Recognition, IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, 2022, 27(2): 1093-1104. （IF=6.4, TOP期刊）[6] **Pengwen Xiong**, Xiaodong Zhu, Aiguo Song, Peter X. Liu, Lihang Feng, A Target Grabbing Strategy for Telerobot Based on Improved Stiffness Display Device, IEEE/CAA Journal of Automatica Sinica, 2017, 4(4): 661-667.  (IF=11.8, TOP期刊)[7] **Pengwen Xiong**, Xiaobao Tong, Aiguo Song, Peter X. Liu, Robotic Multifinger Grasping State Recognition Based on Adaptive Multikernel Dictionary Learning, IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement, 2022, 71: 2511014. (IF=5.6)[8] Wei Liao, Taotao Liang, **Pengwen Xiong\***, Chen Wang, Aiguo Song, Peter X. Liu, An Improved Level Set Method for Reachability Problems in Differential Games, IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems, 2024, 54(5): 2907-2916.（IF=8.7, TOP期刊）[9] **熊鹏文**，童小宝，宋爱国，刘小平，基于变分贝叶斯高斯混合噪声的机器人跨模态生成对抗网络，中国科学:信息科学，2021，51(1): 104-121.[10] 童小宝，**熊鹏文\***，陈志远，宋爱国，刘小平，基于自适应多核稀疏表示的机器人触觉物体感知研究，中国科学:技术科学，2023，53(12): 2053 - 2065. |