

温州大学数理学院
浙江温州, 325035
Email:



李志韬 (博士, 讲师)

教育背景

- 2017年9月 - 2022年11月 博士研究生, 南京理工大学自动化学院, 工学博士
- 2014年9月 - 2017年6月 硕士研究生, 温州大学数学与信息科学学院, 理学硕士
- 2010年9月 - 2014年6月 本科, 黄冈师范学院数理学院, 理学学位

经历

工作经历

- 2023年2月 - 现在 讲师, 温州大学数理学院

学术交流经历

- 2019年9月 - 2021年3月 访问学者, 美国密歇根州立大学

研究方向

- 1 自适应控制
- 2 有限时间控制
- 3 多自主体系统
- 4 强化学习
- 5 分数阶系统
- 6 协同控制

论文

学术论文

[1] **Z. Li**, A. Vahidi-Moghaddam, H. Modares, X. Wang, J. Sun. “Finite-time disturbance rejection for nonlinear systems using an adaptive disturbance observer based on experience-replay”, *International Journal of Adaptive Control and Signal Process.* 2022, 36(8): 2065–2082.

[2] **Z. Li**, M. Mazouchi, H. Modares, X. Wang, and J. Sun, Finite-time adaptive output synchronization of uncertain nonlinear heterogeneous multi-agent systems. *International Journal of Robust and Nonlinear Control* 2021, 31(18):9416-35.

[3] **Z. Li**, W. Chen, L. Gao, and Y. Xu. Distributed adaptive cooperative tracking of uncertain nonlinear fractional-order multi-agent systems, *IEEE/CAA Journal of Automatica Sinica*, 2020, 7(1), 292-300.

[4] **Li. Z**, J. Sun, and H. Modares, An Experience Replay Based Adaptive Disturbance Observer for a Class of Nonlinear Systems, 2020 IEEE Conference on Control Technology and Applications (CCTA). IEEE, 2020: 504-509, (EI).

[5] X. Wang, J. Sun, **Z. Li**, and Z. Wu. Memory-Augmented Adaptive Flocking Control for Multi-agent Systems subject to Uncertain External Disturbances, *Chinese Physics B*, 2022 31(2): 020203.

[6] X. Wang, J. Sun, Z. Wu, and **Z. Li**. Robust integral of sign of error-based distributed flocking control of double-integrator multi-agent systems with a varying virtual leader”, *International Journal of Robust and Nonlinear Control*, 2022 32(1): 286-303.

[7]王希铭,孙金生,吴梓杏,**李志韬**. 基于自适应滑模的不确定 Euler-Lagrange 多智能体系统抗扰动蜂拥控. *控制与决策*, 2022,37(09):2418-2424.

[8] 王希铭, 孙金生, **李志韬**, 吴梓杏.不确定 Euler-Lagrange 多智能体系统经验回放自适应蜂拥控制. *控制理论与应用*,2022,39(09):1699-1706.

[9] X. Xu, **Z. Li** , L. Gao, Distributed adaptive tracking control for multi-agent systems with uncertain dynamics, *Nonlinear Dynamics* (2017) 2729-2744.