

个人简历

姓名：冯宇 性别：男
出生年月：1982-08 民族：汉
学历：博士 专业：控制理论和控制工程
技术职称：教授 籍贯：浙江绍兴
联系电话：153 7243 1000 电子邮箱：yfeng@zjut.edu.cn
联系地址：浙江工业大学信息工程学院A204 浙江省杭州市留和路288号

科研方向：

- 网络化系统控制与滤波
- 信息安全
- 鲁棒与最优控制
- 多目标控制

教育状况：

2008—2011	Ecole des Mines de Nantes (南特矿业大学) 自动化系 控制理论与控制工程 博士学位
	课题：广义系统的非标准 H_2-H_∞ 控制
	导师：Philippe Chevrel 教授，Mohamed Yagoubi 副教授
2007—2008	Ecole Centrale de Nantes (南特中央理工大学) 自动化系 自动化专业 硕士学位
	课题：有限精度字长下控制器和滤波器的最优实现
	导师：Philippe Chevrel 教授
2005—2007	Ecole des Mines de Nantes 自动化系 工程师学位 (Diplôme d'Ingénieur)
	课题：自动变速箱换挡的建模和最优控制
	导师：Philippe Chevrel 教授，Sébastien Richard 博士（标致雪铁龙高级研发经理）
2001—2005	南京理工大学 自动化系 自动化专业 工学学士

工作经历：

2015/06-至今	浙江工业大学 信息工程学院	浙江省“钱江学者”特聘教授
2018/06	IMT Atlantique	访问学者
2014/05-2014/06	Ecole des Mines de Nantes	访问学者
2019/01-至今	浙江工业大学 信息工程学院	教授
2014/07-2019/06	浙江工业大学 信息工程学院	校聘教授
2013/09-2018/12	浙江工业大学 信息工程学院	副教授
2013/01-2013/08	浙江工业大学 信息工程学院	讲师
2012/02-2013/01	University of Windsor (加拿大温莎大学)	博士后

获奖情况：

浙江省“钱江学者”特聘教授，浙江省杰出青年科学基金，浙江省151人才工程第一层次，“钱江人才”计划，2010年度中国国家优秀留学生奖学金，2008—2011年度法国高等教育部博士奖学金 (Allocations de Recherche Ministérielle)，2005—2007年度法国外交部 Eiffel 奖学金 (Bourses d'Excellence Eiffel)。

科研项目:

项目主持人

1. 浙江省杰出青年科学基金：基于冗余度的网络化控制理论与方法研究（2017–2020）
2. 国家自然科学基金面上项目：多信道网络化控制系统分析和协同设计（2016–2019）
3. 国家自然科学基金青年项目：广义系统下含不稳定和非正则加权函数的奇异控制问题（2013–2015）
4. 浙江省人社厅：含虚轴零点和加权函数的奇异系统的鲁棒控制（2014–2015）

学术成果:

专著：

- [1]. **Yu Feng** and Mohamed Yagoubi. *Robust Control of Linear Descriptor Systems*. Springer Nature. 2017. (ISBN 978-98-10-3676-7)

期刊文章：

- [1]. **Yu Feng**, Yanyu Huang, and Mohamed Yagoubi. H_∞ control under asymptotic tracking constraint and nonproper output weights. *International Journal of Control.* DOI: 10.1080/00207179.2018.1562223. (SCI)
- [2]. **Yu Feng**, Xiang Chen, and Guoxiang Gu. Robust stabilization subject to structured uncertainties and mean power constraint. *Automatica*. vol. 92, pp. 1-8, 2018. (SCI, top 期刊)
- [3]. **Yu Feng**, Xiang Chen, and Guoxiang Gu. Multi-objective H_2/H_∞ control design subject to multiplicative input dependent noises. *SIAM Journal on Control & Optimization*. vol. 56, (1), pp. 253-271, 2018. (SCI, top 期刊)
- [4]. **Yu Feng**, Xiang Chen, and Guoxiang Gu. Output feedback stabilization for discrete-time systems under limited communication. *IEEE Transactions on Automatic Control*. vol. 62, (4), pp. 1927-1932, 2017. (SCI, top 期刊)
- [5]. **Yu Feng** and Mohamed Yagoubi. Comprehensive admissibility for descriptor systems. *Automatica*. vol. 66, pp. 271-275, 2016. (SCI, top 期刊)
- [6]. **Yu Feng**, Xiang Chen, and Guoxiang Gu. Observer-based stabilizing controllers for discrete-time systems with quantized signal and multiplicative random noise. *SIAM Journal on Control & Optimization*. vol. 54, (1), pp. 251-265, 2016. (SCI, top 期刊)
- [7]. **Yu Feng**. Positive real control for discrete-time singular systems with affine parameter dependence. *Journal of The Franklin Institute*. vol. 352, (3), pp. 882-896, 2015. (SCI)
- [8]. **Yu Feng** and Daniel Ho. Transient performance for discrete-time singular systems with actuators saturation via composite nonlinear feedback control. *International Journal of Robust & Nonlinear Control*. vol. 24, (5), pp. 955-967, 2014. (SCI)
- [9]. **Yu Feng** and Mohamed Yagoubi. On state feedback H_∞ control for discrete-time singular systems. *IEEE Transactions on Automatic Control*. vol. 58, (10), pp. 2674-2679, 2013. (SCI, top 期刊)
- [10]. **Yu Feng**, Mohamed Yagoubi, and Philippe Chevrel. Dissipative performance control with output regulation for continuous-time descriptor systems. *Journal of The Franklin Institute*. vol. 350, (5), pp. 1189-1205, 2013. (SCI)
- [11]. **Yu Feng**, Mohamed Yagoubi, and Philippe Chevrel. Extended H_2 controller synthesis for continuous descriptor systems. *IEEE Transactions on Automatic Control*. vol. 57, (6), pp. 1559-1564, 2012. (SCI, top 期刊)
- [12]. **Yu Feng**, Mohamed Yagoubi, and Philippe Chevrel. H_∞ control with unstable and nonproper weights for descriptor systems. *Automatica*. vol. 48, (5), pp. 991-994, 2012. (SCI, top 期刊)

- [13]. **Yu Feng**, Mohamed Yagoubi, and Philippe Chevrel. Parametrization of extended stabilizing controllers for continuous-time descriptor systems. *Journal of The Franklin Institute*. vol 348, (9), pp. 2633-2646, 2011. (SCI)
- [14]. **Yu Feng**, Mohamed Yagoubi, and Philippe Chevrel. State feedback H_2 optimal controllers under regulation constraints for descriptor systems. *International Journal of Innovative Computing, Information & Control*. vol 7, (10), pp. 5761-5770, 2011. (SCI)
- [15]. **Yu Feng**, Mohamed Yagoubi, and Philippe Chevrel. Simultaneous H_∞ control for continuous-time descriptor systems. *IET Control Theory & Applications*. vol. 5, (1), pp. 9-18, 2011. (SCI)
- [16]. **Yu Feng**, Philippe Chevrel, and Thibault Hilaire. Generalized modal realization as a practical and efficient tool for FWL implementation. *International Journal of Control*. vol. 84, (1), pp. 66-77, 2011. (SCI)
- [17]. **Yu Feng**, Mohamed Yagoubi, and Philippe Chevrel. Dilated LMI characterizations for linear time-invariant singular systems. *International Journal of Control*. vol. 83, (11), pp. 2276-2284, 2010. (SCI)

学术兼职:

Senior Member, IEEE

Associate Editor, Conference Editorial Board, IEEE Control Systems Society

Technical Committee Member of Systems With Uncertainty, IEEE Control Systems Society

程序委员会委员: the 2019 IEEE Conference on Control Technology and Applications

程序委员会委员: 第 24、25 届中国控制会议

中国自动化学会控制理论专委会网络化控制学组秘书长

浙江省信号处理学会理事兼副秘书长

审稿人: *IEEE Transactions on Automatic Control, Automatica, SIAM Journal on Control & Optimization, IEEE Transactions on Industrial Electronics, IEEE Transactions on Control Systems Technology, IEEE Transactions on Control of Network Systems, IEEE Control System Letters, System & Control Letters, IET Control Theory & Applications, International Journal of Control, Journal of The Franklin Institute, International Journal of Systems Science, Asian Journal of Control, Neurocomputing, Journal of Engineering Mathematics 和 Mechatronics*

外语能力:

熟练掌握英语和法语。

其它:

与法国、美国、加拿大、澳大利亚、日本多所高校保持多年合作关系，对有志于出国进修的学生可提供推荐机会。现已推荐 3 名学生分别赴法国和澳大利亚攻读博士研究生双学位项目。

各位考生，三年不长亦不短，工作可多可少，可大亦可小。重要的是，将来回首，感到这段时光并未虚度。