

一、基本信息

姓名 唐宏伟
职称 副教授、高级工程师
专业 控制科学与工程
学位 博士
学院 电气工程学院
研究领域 主要从事智能机器人导航及自动控制等研究



二、教育背景（从大学起）

2015.9-2019. 湖南大学 控制科学与工程 博士研究生
2006.9-2009. 辽宁科技大学 控制理论与控制工程 硕士研究生
2002.9-2006. 湖南工业大学 电子信息工程 学士、本科

三、工作经历

2009.4-至今 邵阳学院 电气工程学院 讲师、副教授、高级工程师

四、学术兼职

五、科研项目（主持）

- [1]湖南省自科基金：未知环境下基于智能优化算法的自主无人多移动机器人协作搜索动态目标研究，项目编号：2022JJ50205，在研
- [2]湖南省教育厅优秀青年项目：基于生物启发的多机器人编队与协同搜索研究，项目编号：21B0682，在研
- [3]湖南省教育厅优秀青年项目：复杂环境下多机器人路径规划及任务分配研究，项目编号：18B435，已结题
- [4]横向课题：一种多无人机编队控制策略研究，在研
- [5]横向课题：一种多移动机器人协作方法研究，在研
- [6]横向课题：一种多机器人控制策略研究，结题
- [7]横向课题：一种升降桌技术开发，结题

六、学术成果（代表性成果选填五项）

- [1] **Hongwei Tang***, Wei Sun, Anping Lin, Min Xue, Xin Zhang. A GWO-based multi-robot cooperation method for target searching in unknown environments[J]. *Expert Systems With Applications (SCI, TOP 期刊)*,2021,186:115795. (第一作者).
- [2] **Hongwei Tang**, Wei Sun*, Hongshan Yu, Anping Lin, Min Xue. A multirobot target searching method based on bat algorithm in unknown environments[J]. *Expert Systems With Applications*,2020,141:11295. (SCI, TOP期刊).
- [3] **Hongwei Tang**, Wei Sun*, Hongshan Yu, Anping Lin, Min Xue, Yuxue Song. A novel hybrid algorithm based on PSO and FOA for target searching in unknown environments[J]. *Applied Intelligence*,2019,49:2603-2622. (SCI).

[4] **Hongwei Tang***, Anping Lin*, Wei Sun and Shuqi Shi. An Improved SOM-Based Method for Multi-Robot Task Assignment and Cooperative Search in Unknown Dynamic Environments[J]. *Energies*,2020,13:3296. (SCI).

[5]唐宏伟.一种搬运机器人,实用新型专利,2021年,专利号: ZL 202023071472.6

七、奖励与荣誉

[1]“现代电传动系统关键技术及其在新能源电动汽车上的应用”获邵阳市科技进步二等奖(2015), (第7完成人)

[2]邵阳学院优秀共产党员