



高嵩博士

數智科技學系 | 教授

個人簡介

高嵩，湖北籍，西安工業大學教授、博士。畢業於華中理工大學（學士）、西北工業大學（碩士、博士），曾赴加拿大溫莎大學擔任訪問科學家。主要研究方向為人工智能、智能控制、目標識別、多傳感器信息融合與複雜網絡。主持及參與國家自然科學基金、國防及省市級科研項目 20 餘項，獲國家發明專利 4 項。出版學術專著 2 部（含國防科技基金資助）、教材 1 部，發表學術論文 70 餘篇，多篇被國際權威檢索收錄。長期從事教學與科研工作，在無人系統與自適應控制領域成果突出。

職業資格

中國工程教育認證協會工程教育認證專家

工作經歷

- 1988.07–1992.08 西安工業大學，教師
- 1995.04–2007.09 西安工業大學，教師
- 2007.10–2008.09 加拿大溫莎大學，訪問科學家

- 2008.10–至今 西安工業大學，教師

教育背景

- 1984.09–1988.07 華中理工大學，學士
- 1992.09–1995.04 西北工業大學，碩士
- 2004.09–2011.08 西北工業大學，檢測技術及儀器、控制理論與應用、控制科學與工程，博

研究興趣

人工智能、智能控制、目標識別、多傳感器信息融合、自主控制、複雜網絡

任教課程

學術專題項目授課與論文指導

社會服務

兼任中國指揮與控制學會理事、陝西省自動化學會常務理事、中國自動化學會過程控制專業委員會委員、中國兵工學會智能武器裝備技術專業委員會委員，國家科學技術獎勵評審專家、科技部國家科技專家、教育部人才計劃評審專家、教育部工程教育認證專家、陝西省研究生教育教學指導委員會委員；擔任中國智能控制與自動化裝備學術會議（CICAE 2019）大會主席、IEEE 機械與電子工程國際學術會議（ICMEE 2022）程序委員會主席，並任《火炮發射與控制學報》《西安工業大學學報》等刊物編委。

研究成果

論文發表

近年主要論文如下

- [1] Kun Yan, Hongtian Chen, Chaobo Chen, Song Gao. Time-varying Gain Extended State Observer-based Adaptive Optimal Control for Disturbed Unmanned Helicopter, ISA Transactions, 2024.02
- [2] Yang Hengzhan, Gao Song*, Qian Fucai, Huang Jiaoru. A suboptimal dual control method for the stochastic systems with parameters drifting, Asian Journal of Control, 2019, Vol.21(1):609-616.
- [3] Jiaoru Huang, Guo Xie, Song Gao*, Fucai Qian. Adaptive H_∞ Observer-Based Sliding Mode Control for Uncertain Fractional-Order Nonlinear Systems, IEEJ Transactions on Electrical and Electronic Engineering, 2023, 18(7):1127-1135.
- [4] 曹凱，陳陽泉，魏雲博，劉志，陳超波，高嵩. 《基於變分稀疏高斯過程的多機器人協同感知與圍捕》，自動化學報, 2025, Vol.51(4):778-791.

書籍章節

- [1] 《動態貝葉斯網絡智能信息處理及應用》，國防工業出版社，2019 年 9 月
- [2] 《最優控制理論及應用——基於 MATLAB 求解與實現》，西安交通大學出版社，2023 年 6 月