

## 基本情况

---

姓名：张经天

职务：教师

职称：讲师

学历：博士研究生

通讯地址：北京邮电大学新科研楼 913

办公电话：010-62281381

电子邮箱：zhangjingtian@bupt.edu.cn



## 教育背景

---

2011.9-2019.9 北京邮电大学 自动化学院 机械电子工程专业 博士

2006.9-2010.6 华中科技大学 控制系 自动化专业 本科

## 工作经历

---

2019.10 至今 北京邮电大学 自动化学院 讲师

## 研究方向

---

车辆路径规划、多机器人系统控制和调度、物流装备和自动化

## 科研项目

---

1. 横向课题“移动机器人算法研究及智能制造应用”，2019.1~2019.12，主持
2. 横向课题“雄安新区应急物资基线调查与配置能力研究”，2020.4~至今，主持。
3. 横向课题“粮食储备库危险源数据库信息系统”，2018~至今，参与。
4. 横向课题“上药湖北医药物流中心建设项目”，2017.1~2017.12，参与。

4. 横向课题“北京北方微电子智能制造系统项目”，2017.5~2018.4，参与。
5. 横向课题“南京医药集团南京医药物流配送中心项目”，2017.7~2019.12，参与。
6. 民政部“亚洲社区综合减灾合作项目二期”项目“社区家庭应急救灾物资配置规范研究”，2017年，参与。

## 教学工作

---

讲授本科生课程《人工智能》、《物流信息系统设计》、《邮政快递转运中心规划与仿真》等；

## 学术论文

---

1. 张经天。 题名：An Evolutionary Scatter Search Particle Swarm Optimization Algorithm for the Vehicle Routing Problem With Time Windows. IEEE ACCESS.
2. 张经天。 题名：A Building-Block-Based Genetic Algorithm for Solving the Robots Allocation Problem in a Robotic Mobile Fulfilment System. Mathematical Problems in Engineering.
3. 张经天。 题名：视觉导引 AGV 分段预测控制模型设计. 北京邮电大学学报
4. 张经天。 题名：Research on Path Tracking Predictive Control for Vision-Guided AGV. ICMTMA 2014.

## 专利

---

自动导引控制方法、控制装置及系统

## 获奖与荣誉

---

## 社会兼职

---