



导师简介：潘婷婷，女，博士，讲师，硕士研究生导师。主要从事车辆横向动力学系统、鲁棒控制、弹性控制和容错控制等方面的研究工作。近年来，参与多项国家自然科学基金面上项目，并发表 SCI 期刊论文及专利多篇。

研究方向：车辆横向动力学系统；模糊系统；动态量化；鲁棒控制；容错控制等

教授课程：人工智能概论

邮 箱：20260028@huat.edu.cn

教育经历：

1. 武汉科技大学 控制科学与工程 博士 2020.09—2026.03
2. 内蒙古科技大学 控制科学与工程 硕士 2017.09—2020.06
3. 渤海大学 自动化 学士 2013.09—2017.06

工作经历：

1. 湖北汽车工业学院 讲师 2026.05—至今

近年来研究成果：

期刊论文：

1. **Ting-Ting Pan**, Xiao-Heng Chang, and Yi Liu. Robust fuzzy feedback control for nonlinear systems with input quantization. *IEEE Transactions on Fuzzy Systems*. 2022, 30(11):4905-4914.(SCI、中科院 JCR 一区、TOP 期刊)
2. **Ting-Ting Pan**, Xiao-Heng Chang. Multi-channel quantized output feedback fault-tolerant tracking control for electric vehicle lateral dynamics under sensor faults. *ISA Transactions*. 2026, 168:257-269.(SCI、中科院 JCR 二区、TOP 期刊)
3. **Ting-Ting Pan**, Jun Xiong. Fault-tolerant control of EVs lateral dynamics with deception attack and multi-channel dynamic quantization. *Applied Mathematics and Computation*. 2026, 514:129851.(SCI、中科院 JCR 二区)
4. **Ting-Ting Pan**, Xiao-Heng Chang, Jun Xiong, and Ming-Yang Qiao. Fault-tolerant control of electric vehicles with multi-channel quantization and actuator faults. *International Journal of Robust and Nonlinear Control*. 2026, 36(8):4504-4516.(SCI、中科院 JCR 四区)

专利：

1. 常晓恒, **潘婷婷**, 刘义, 王健, 熊军. 一种基于车辆横向动力学系统的弹性控制器设法. 2024.202411311297.3.