目 录

(1) 中国科学院优秀导师奖**(2021)**

(2) 中国自动化学会优博导师奖**(2024)**

(3) 《机器人学》校级优秀课程

(4) 《现代控制理论》校级优秀课程

(5) 李佩优秀教师奖

(6) **8** 部教材封面（先进机器人控制、机器人控制、水下仿生智能机器人、高机动仿生机器鱼设计与控制技术、机器人视觉策略与控制、多机器人系统、**Bionic Gliding Underwater Robots**、**Motion Control of Biomimetic Swimming Robots**）

(7) 中国科学院优秀导师奖**(2022)**

(8) 中国科学院优秀导师奖**(2024)**

(9) 中国自动化学会优博导师奖**(2018)**

(10) 中国科学院优秀导师奖**(2019)**

(11) 中国额科学院朱李月华优秀教师奖

(12) 《机器人系统设计》研究生优秀课程

(13) 中国科学院大学首届青年教师教学基本功大赛一等奖

(14) 国科大首届青年教师教学基本功大赛最佳教学演示奖

(15) 中关村仿生机器人大赛创新优胜奖

(16) **Grand Challenge ON Indoor robot learning First Prize(intel)**

(17) 第 **7** 届中国（国际）传感器创新创业大赛特等奖

(18) 国际会议 **IEEE ROBIO Best Paper in Biomimetics**

(19) 国际会议 **IEEE CYBER Best Conference Paper Award**

(20) 国际会议 **IEEE RCAR Best Conference Paper Award**

中国科学院
CHINESE ACADEMY OF SCIENCES

编号：CAST2021064

证书

谭民老师：

您在研究生培养工作中，成绩卓著，荣获2021年度“中国科学院优秀导师奖”。特发此证，以资鼓励。

中国科学院

二〇二一年八月

CAA

中国自动化学会

CAA研究生论文工程

博士论文导师奖

姓　　名：谭民

指导论文：仿生滑翔机器海豚的多模态运动控制研究

所在单位：中国科学院大学

中国自动化学会

二〇二四年一月五日

中国科学院大学

University of Chinese Academy of Sciences

荣誉证书

徐德老师：

您讲授的《机器人学》课程，荣获中国科学院大学2020年校级“研究生优秀课程”。

特发此证，以资鼓励！

中国科学院大学

二〇二一年一月

中国科学院大学

University of Chinese Academy of Sciences

荣誉证书

程 龙 老师：

您讲授的《现代控制理论》课程，荣获中国科学院大学2020年校级“研究生优秀课程”。

特发此证，以资鼓励！

中国科学院大学

二〇二一年六月

李佩教师奉献奖

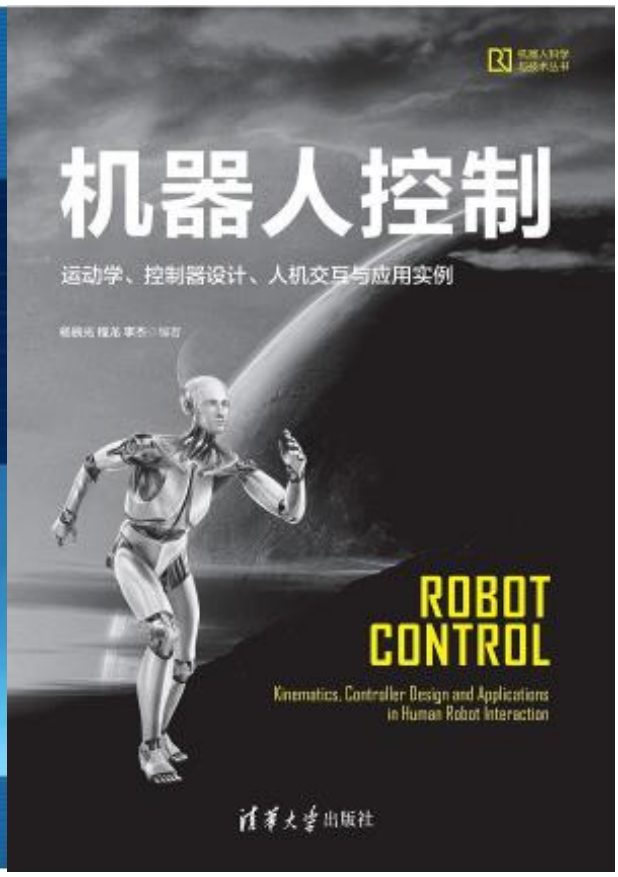
授予 程 龙 荣誉称号

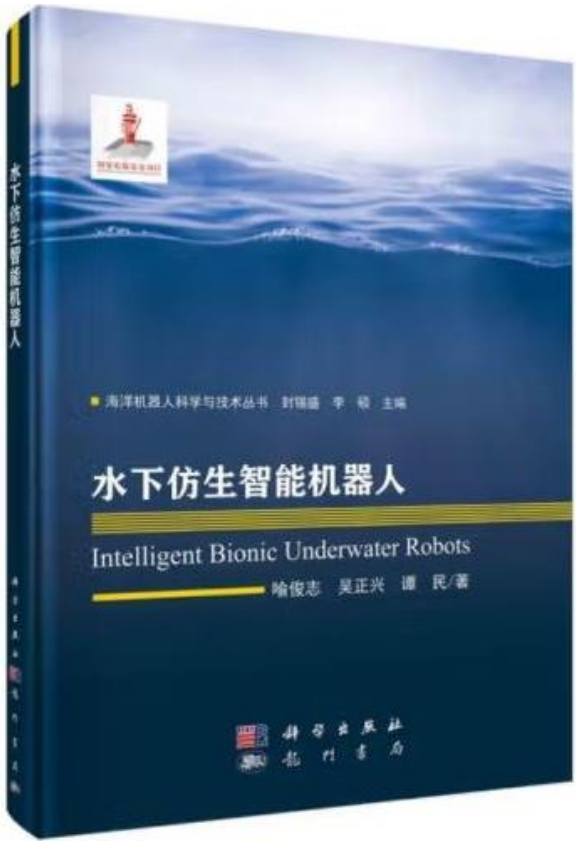
优秀教师

中国科学院大学

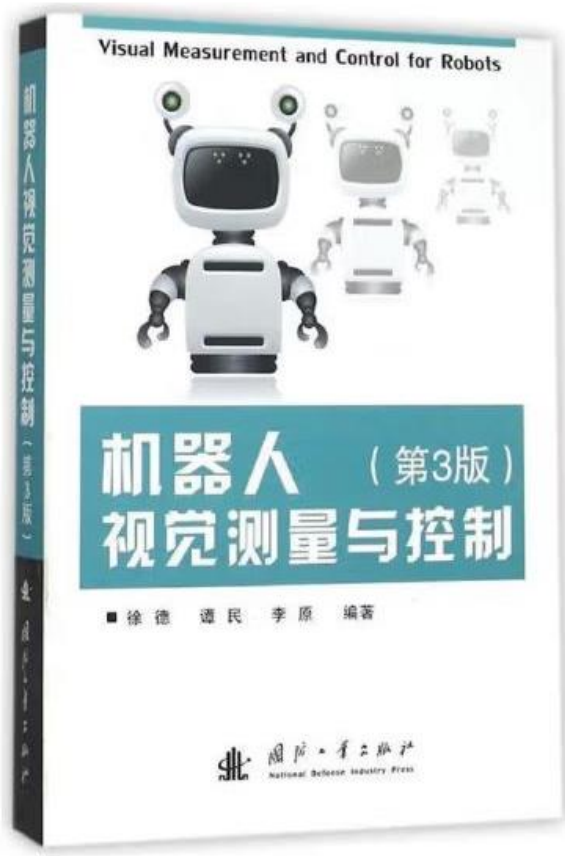
2021年12月

中国科学院研究生院教材
先进机器人控制
谭民 徐德 侯增广 王硕 曹志强 编著
Advanced Robot Control
高等教育出版社
Higher Education Press

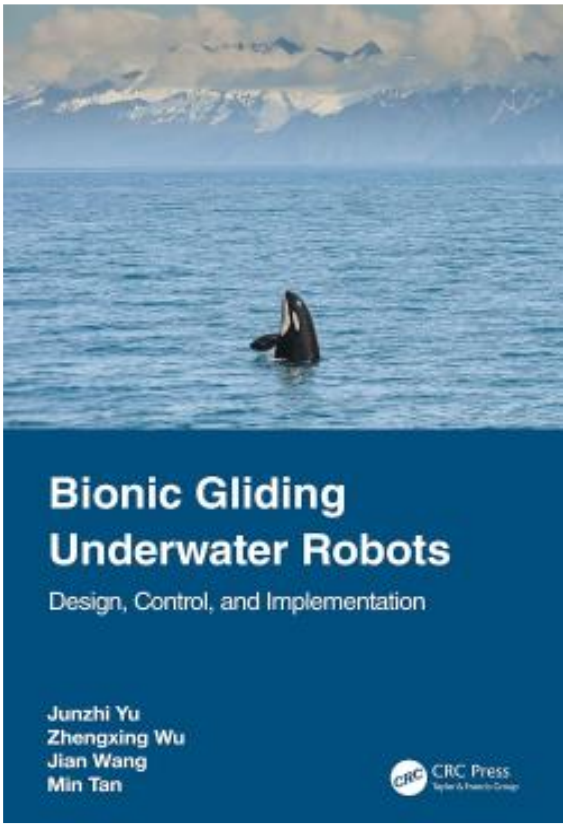

机器人控制
运动学、控制器设计、人机交互与应用实例
ROBOT CONTROL
Kinematics, Controller Design and Applications in Human Robot Interaction
清华大学出版社

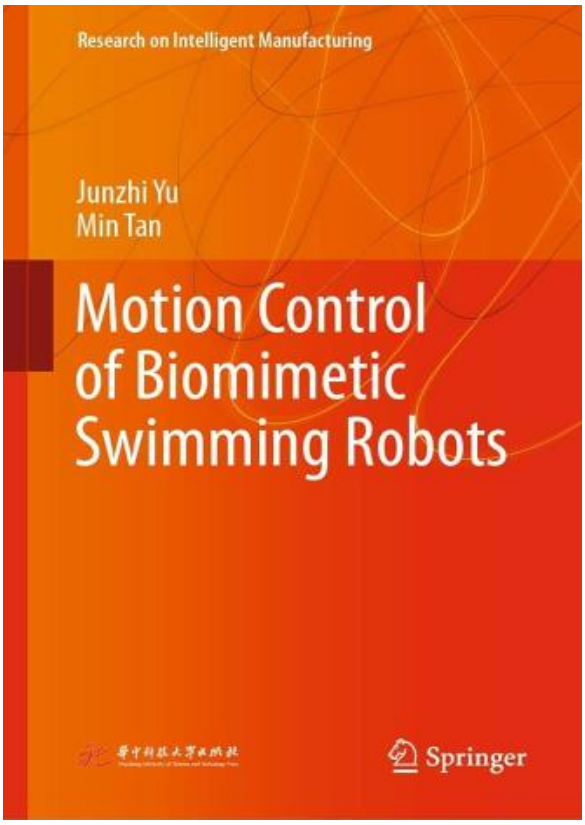

水下仿生智能机器人
海洋机器人科学与技术丛书
水下仿生智能机器人
Intelligent Bionic Underwater Robots
喻俊志 吴正兴 谭民/著
科学出版社

高机动仿生机器鱼设计与控制技术
喻俊志 谭民 王硕 著


Visual Measurement and Control for Robots
机器人视觉测量与控制（第3版）
机器人 （第3版）
视觉测量与控制
徐德 谭民 李原 编著
国防工业出版社
National Defense Industry Press

Multi-robot Systems
多机器人系统
谭民 王硕 曹志强
清华大学出版社
Springer


Bionic Gliding Underwater Robots
Design, Control, and Implementation
Junzhi Yu
Zhengxing Wu
Jian Wang
Min Tan
CRC Press


Research on Intelligent Manufacturing
Junzhi Yu
Min Tan
Motion Control of Biomimetic Swimming Robots
Springer

中国科学院
CHINESE ACADEMY OF SCIENCES

编号：CAST2022065

证书

谭民老师：

您在研究生培养工作中，成绩卓著，荣获2022年度“中国科学院优秀导师”称号。特发此证，以资鼓励。

中国科学院

二〇二二年八月

中国科学院
CHINESE ACADEMY OF SCIENCES

编号：CAST2024058

证书

谭　民老师：

您在研究生培养工作中，成绩卓著，荣获“2024年度中国科学院优秀导师”称号。特发此证，以资鼓励。

中国科学院

二〇二四年十月

CAA

中国自动化学会

CAA优秀博士论文导师奖

姓　　名：谭民

论文题目：水下仿生潜器-作业臂系统自主作业与轨迹规划

所在单位：中国科学院自动化研究所

中国自动化学会

二〇一八年十二月

中国科学院
CHINESE ACADEMY OF SCIENCES

编号：CAST2019062

证书

王　硕老师：

您在研究生培养工作中，成绩卓著，荣获2019年度“中国科学院优秀导师奖”。特发此证，以资鼓励。

中国科学院

二〇一九年九月

中国科学院大学教育基金会
University of Chinese Academy of Sciences Education Foundation

荣誉证书

程 龙老师：

您在研究生教育教学工作中，成绩突出，荣获2019年度“中国科学院朱李月华优秀教师奖”。

特发此证，以资鼓励！

中国科学院大学

二零一九年十二月

扫描全能王 创建

中国科学院大学

University of Chinese Academy of Sciences

荣誉证书

景奉水 老师：

您讲授的《机器人系统设计》课程，荣获中国科学院大学2022年学院级“研究生优秀课程”。

特发此证，以资鼓励！

中国科学院大学

二〇二三年二月

中国科学院大学
University of Chinese Academy of Sciences

青教赛

荣誉证书

AWARD CERTIFICATE

程龙 老师：

荣获中国科学院大学首届青年教师教学基本功大赛

一等奖

特发此证，以资鼓励。

证书编号：QJSN0006

中国科学院大学

二〇二三年五月

@UCAS

荣誉证书

程龙 老师：

您在国科大首届青年教师教学基本功大赛中荣获

最佳教学演示奖

中国科学院大学

二〇二三年五月

证书编号：QJSYZ0003

ZHONGGUANCUN BIOMIMETIC ROBOT COMPETITION
中关村仿生机器人大赛

获奖证书

豹鲂鳙探索者队：

在2024年中关村仿生机器人大赛中获得其他仿生机器人赛道

创新优胜奖

特颁此证。

单位名称：中国科学院自动化研究所

参赛机器人：RoboDact一代

团队人员：张天栋、丁峰、王瑞东、曹麒元、彭斌

仿生机器人大赛组委会

二〇二四年十一月

GRAND CHALLENGE
ON INDOOR ROBOT LEARNING

intel.

CERTIFICATE OF AWARD

FIRST PRIZE

Team Name: Baymax
Team Lead:Liming Zheng
Team Member: Liming Zheng, Wenxuan Ma, Qingyu Fan, Xiaoge Cao, Xuan An
Advisor:Yinghao Cai, Tao Lu, Shuo Wang
Organization: Institute of Automation, Chinese Academy of Sciences

2023.03

获奖证书

中国科学院大学

“基于光电原理的三维触觉电子皮肤”荣获

2023年第7届中国(国际)传感器创新创业大赛决赛

高校组创新设计类

特等奖

特颁此证！

参赛队员：李正伟(队长)，刘泽宇，魏嘉辰，夏修泽，邮永向

指导老师：程龙

中国仪器仪表学会、

教育部高等学校仪器类专业教学指导委员会

2023年11月

智能交互控制与可穿戴设备研究组©

2019 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics

December 6 - 8, 2019, Dali, Yunnan, China

Best Paper in Biomimetics

to

Shuaizheng Yan, Jian Wang, Zhengxing Wu, Junzhi Yu and Min Tan

For the paper entitled

Motion Optimization for a Robotic Fish Based on Adversarial Structured Control

Max Q.-H. Meng	***Yili Fu***	***Li Liu***	***Xinyu Wu***	***Simon X. Yang***
General Chair	*Program Chair*	*Program Chair*	*Program Chair*	*Award Chair*

IEEE

IEEE-CYBER 2017

IEEE Robotics & Automation Society

BEST CONFERENCE PAPER AWARD

Xingyu Chen, Zhengxing Wu, Junzhi Yu and Li Wen

FOR THE PAPER ENTITLED

A Real-time and Unsupervised Advancement Scheme for Underwater Machine Vision

PRESENTED AT THE 7TH ANNUAL IEEE INT. CONF. ON CYBER TECHNOLOGY IN AUTOMATION, CONTROL, AND INTELLIGENT SYSTEMS (IEEE-CYBER 2017)
JULY 31—AUGUST 4, 2017, HAWAII, USA

Lianqing Liu	***Heping Chen***	***Kazuhiro Kosuge***
General Chair	**Program Chair**	**Award Chair**

IEEE
Advancing Technology for Humanity

IEEE
RCAR 2024

IEEE Robotics & Automation Society

2024 IEEE International Conference on Real-Time Computing and Robotics (IEEE RCAR 2024)

June 24-28, 2024

Best Conference Paper

A Light Waveguide Bending Sensor with a High Sensing Range and High Sensitivity

Zeyu Liu, Zhengwei Li, Jiachen Wei, Houcheng Li, Yongxiang Zou, Deyuan Meng, and Long Cheng

Houxiang Zhang	Xiang Li	Qing Shi
General Chair	Award Chair	Program Chair