
兰剑已任兰州大学副校长

作者：writer 来源：科学网

本文原地址：<https://www.iikx.com/news/progress/39263.html>

本文仅供学习交流之用，版权归原作者所有，请勿用于商业用途！

兰剑已任兰州大学副校长。

据兰州大学官网信息，兰剑已任该校副校长。兰剑此前在西安交通大学工作多年，于2026年3月履新。

2026年4月9日，兰州大学与广药集团签署校企合作协议，兰剑以副校长身份出席签约仪式，并代表校方签署了合作协议。



兰剑，男，汉族，1983年12月生，四川德阳人，中共党员，教授，博士生导师。

2000年9月于国防科技大学自动化专业学习，2004年6月本科毕业获工学学士学位；2004年9月于清华大学自动化系学习，2010年1月研究生毕业获工学硕士、工学博士学位，其间2008年8月至2009年8月于美国新奥尔良大学电子工程系国家公派留学。2010年2月起于西安交通大学工作，历任电子与信息学部自动化学院讲师、副教授、教授、二级教授、“领军学者”，2018年起历任西安交通大学教务处副处长、未来技术学院与现代产业学院副院长、国家储能技术产教融合创新平台（中心）常务副主任（正处级）、低空监管研究院院长。2026年3月任兰州大学副校长。

获评“长江学者奖励计划”特聘教授（2024年度）、青年学者（2019年度），担任教育部高等学校教学指导委员会自动化类专业教指委委员、某国家级计划重点项目技术首席专家、中华全国青年联合会委员、中国高等教育学会工程教育专委会常务理事。获国家级教学成果奖一等奖1项、二等奖2项，牵头获陕西省自然科学奖一等奖、中国自动化学会自然科学奖一等奖、陕西青年科技奖、陕西高等学校科学技术研究优秀成果特等、华为公司火花奖、成果转化奖等。

研究领域为信息融合及智能信息处理，包括非线性估计与滤波，多源异构数据关联与融合，机动目标、多目标、扩展目标检测、识别、定位、跟踪，导航与制导，真值未知性能评估等；应用领域包括：雷达、基站、声呐、视觉目标（飞机、无人机、导弹、飞鸟、舰船、车辆、行人等）识别与跟踪，防空、反导、制导系统，高空、低空、地面监管系统和智能交通系统，自动驾驶系统，卫星、惯性及组合导航系统，复杂系统故障诊断、隔离、补偿及性能评估等。

担任《IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems（IEEE航空航天与电子系统汇刊）》《系统工程与电子技术》《空天防御》《Chinese Journal of Information Fusion（中国信息融合学报）》等国内外期刊副编辑或编委；在IEEE汇刊等顶级刊物及会议上发表论文100余篇，出版专著3部，其中《多源信息目标定位与跟踪》获国家出版基金项目、“十四五”国家重点出版物出版规划项目资助。主持国家级及其他项目40余项，包括国家自然科学基金重点项目2项、面上项目2项、青年基金1项，某国家级计划重点项目1项、课题2项，某“十四五”专项1项等，以及与航天一院、二院、三院、四院、七院、八院、中国空空导弹研究院、中电科十四所、二十所、沈阳飞机设计研究所等的合作项目多项。

来源：兰州大学

更多 科学进展 请访问 <https://www.iikx.com/news/progress/>

本文版权归原作者所有，请勿用于商业用途，[爱科学iikx.com](https://www.iikx.com)转发