

## 孙康康 博士

闵行区东川路 800 号

中国, 上海交通大学

(+86) 18686635001

szpsunkk@sjtu.edu.cn

<http://www.kangkangsun.work/me>

### 教育经历

上海交通大学	上海, 中国
博士, 电子信息专业	2020 - 2024
毕业论文: 《车联网中车-路-云协同的资源调度优化与安全防护研究》	
导师: 李建华 教授	
研究内容: 车联网, 机器学习 (e.g. 联邦学习, 强化学习), 安全与隐私, 博弈论.	
吉林大学	吉林, 中国
硕士, 机械工程专业	2017 - 2020
毕业论文: 《四轴飞行器路径规划与目标识别技术研究》	
导师: 王国强 教授	
GPA: Top 2%	
台湾交通大学	新竹, 台湾
交换生, 电子信息专业	2019.2 - 2019.6
导师: 程登湖 教授	
实验室: 联网控制器机器人实验室	
山东农业大学	山东, 中国
本科, 农业机械化及其自动化专业	2012 - 2016
毕业论文: 《工业机械手臂设计与研究》	
GPA: Top 5%	

### 发表论文

#### 已发表

Kangkang Sun, et al. 2024. Personalized Privacy-Preserving Federated Learning for Digital-Twin-Driven Vehicle Road Cooperation. *IEEE Internet of Things Journal(IoT-J)*, doi: 10.1109/JIOT.2024.3389656. IF:10.6. [Link]

**Kangkang Sun**, et al. 2024. Joint Top-K Sparsification and Shuffle Model for Communication-Privacy-Utility Tradeoffs in Federated Learning-based IoV. *IEEE Internet of Things Journal(IoT-J)*, doi: 10.1109/JIOT.2024.3370991. IF:10.6. [[Link](#)]

**Kangkang Sun**, et al. 2023. Leveraging Digital Twin and DRL for Collaborative Context Offloading in C-V2X Autonomous Driving. *IEEE Transactions on Vehicular Technology (TVT)*, vol. 73, no. 4, pp. 5020–5035, April 2024, doi: 10.1109/TVT.2023.3333243. IF:6.8. [[Link](#)]

Tian He, Guoqiang Wang, **Kangkang Sun**, et al. 2021. Optimization and design of hammerheads and fenders on scrap metal shredders based on improved genetic algorithm. *Shock and Vibration*, 2021 (2021): 1-13. IF:1.6. [[Link](#)]

Da Cui, et al, & **Kangkang Sun**. 2020. Optimization and design of hammerheads and fenders on scrap metal shredders based on improved genetic algorithm. *Reliability Engineering & System Safety*, 2020, 203: 107074. IF:8.1. [[Link](#)]

**Kangkang Sun**, et al. 2019. Optimization method of Bevel Gear Reliability based on Genetic Algorithm and Discrete Element. *Eksplotacja i Niezawodnosc - Maintenance and Reliability*, 2019, 21(2): 186. [[Link](#)]

Jiaqi Wu, et al, & **Kangkang Sun**. 2019. Study on electromechanical performance of steering of the electric articulated tracked vehicles. *Journal of Mechanical Science and Technology*, vol. 33, pp. 3171–3185, 2019. [[Link](#)]

Lin Zhou, Guoqiang Wang, **Kangkang Sun**. 2019. Trajectory tracking study of track vehicles based on model predictive control. *Strojniski Vestnik/Journal of Mechanical Engineering*, vol. 65, no. 6, 2019. [[Link](#)]

## 在审

**Kangkang Sun**, Jun Wu, Jianhua Li, et al. Large-Scale Mean-Field Federated Learning for Detection and Defense against Byzantine Attacks. *IEEE Internet of Things Journal (IoT-J)* [Contributed submission].

**Kangkang Sun**, Jun Wu, Jianhua Li, et al. Secure and Personalized Cross-silo Federated Learning with Time-Polynomial Differential Privacy for Smart Microgrid Stability Prediction. *IEEE transaction on Samrt Grid* [Contributed submission].

## 在研究

**Kangkang Sun**, Jun Wu, Jianhua Li . Privacy as Commodity: Mean-Field Auction Incentive Mechanism for Federated Learning Marketing. [In prep].

## 报告

### 会议

**Kangkang Sun**, et al. “*Reputation-Aware Incentive Mechanism of Federated Learning: A Mean Field Game Approach.*”, The 9th IEEE International Conference on Smart Cloud (IEEE SmartCloud 2024), May 2024.

**Kangkang Sun**, et al. “*Dynamic Privacy Protection of Federated Learning for Vehicular Digital Twin Networks.*”, International Symposium on Intelligent Computing and Networking 2024 (ISICN 2024). International Symposium on Intelligent Computing and Networking 2024 (ISICN 2024), March 2024.

**Kangkang Sun**, et al. “*Toward the Tradeoffs between Privacy, Fairness and Utility in Federated Learning.*”, International Symposium on Emerging Information Security and Applications. Singapore: Springer Nature Singapore (EISA 2024), 2023: 118-132. October 2023.

**Kangkang Sun**, et al. “*The Influence of the Structure of Double-Toothed Roller Crusher on the Crushing Effect based on EDEM*” 2018 3rd International Seminar on Advances in Materials Science and Engineering, October 2018.

## 补助金和奖励

省级优秀毕业设计 <b>Top: 5%</b> . . . . .	2022
省级优秀毕业生 <b>Top: 3%</b> . . . . .	2021
学业奖学金 (人民币 50,000) <b>Top: 3%</b> . . . . .	2017 - 2020
研究生国家奖学金 (RMB 20,000) <b>Top: 0.2%</b> . . . . .	2020
学生奖学金 (三次) (RMB 8,000) <b>Top: 10%</b> . . . . .	2017 - 2020
优秀毕业生 <b>Top: 10%</b> . . . . .	2016
校级优秀毕业设计 <b>Top: 5%</b> . . . . .	2016
学生奖学金 (三次) (人民币 24,000) <b>Top: 5%</b> . . . . .	2012 - 2016
新生创新与创业导师 <b>Top: 5%</b> . . . . .	2016
山东省大学生电子设计大赛, 省级二等 <b>Top: 10%</b> . . . . .	2015
校级科技创新单项奖 (人民币 5,000) <b>Top: 10%</b> . . . . .	2015
校级电子设计大赛, 一等奖 (两次) <b>Top: 1%</b> . . . . .	2014
山东省恒诺创新实践先进个人奖 <b>Top: 10%</b> . . . . .	2013

## 科研经历

### 上海交通大学

国家自然科学基金

上海, 中国

2021.01 - 现在

智能检测和防御对关键基础设施网络的高度隐蔽未知攻击

负责人: 李建华

### 上海交通大学

国际物联网标准, IEEE P21451-1-5

上海, 中国

2020-现在

合作伙伴: NIST (美国国家标准与技术研究院)

介绍链接, Github 链接, IEEE 链接

负责人: 伍军

### 上海交通大学

国家自然科学基金

上海, 中国

2020 - 现在

车联网网络安全管理系统建设与合规性测试关键技术研究与应用

负责人: 李建华

### 上海交通大学

国家自然科学基金

上海, 中国

2020.01 - 2023.12

混合网络下目标的隐性知识构建和进化分析方法研究

负责人: 伍军

### 吉林大学

国家自然科学基金

吉林, 中国

2017.09 - 2020.09

多履带式行走机构机电耦合动力学与自适应控制

负责人: 王国强