



师资队伍

教师系列

实验系列

管理系列

博士后



联系方式

022-87401979



姓名（中文/汉语拼音）	王延辉
职称	副教授
职务	
专业	机械制造及其自动化
所在系、所	
通讯地址	天大机械工程学院,300072
电子信箱	yanhuiwang@tju.edu.cn
办公室电话	+86(0)22 27890662
传真	



主要学术经历:

- 2004.9—2008.3 天津大学机械工程学院，机械电子工程专业，获博士学位
2006.11-2007.12 The University of Michigan (Ann Arbor)
2008.3—2009.12 天津大学机械工程学院，博士后
2009.12—现在 天津大学机械工程学院，副教授

主要研究方向:

主要从事水下机器人系统动力学与控制、海洋探测传感技术等方面的研究。

主要学术成就、奖励及荣誉:

主要科研项目及角色:

1. 面向海洋剪切流测量的水下滑翔器设计方法及鲁棒控制研究，国家自然科学基金，2011.1-2013.12，项目负责人；
2. 水下滑翔机动力学行为与控制方法研究，天津市自然科学基金重点项目，2009.4-2012.3，项目负责人；
3. 湍流传感器及其数据采集技术研究，国家海洋技术中心，2009.3-2010.3，项目负责人；
4. 水下滑翔器动力学建模与控制，博士后科学基金，2009.7-2009.12，项目负责人；
5. 海洋移动监测网络平台关键技术研究，天津大学自主创新基金，2010.7-2012.7，项目负责人；
6. 面向海洋湍流测量的翼型剪切流传感器（流动支持），国家863计划项目，2010.1-2011.12，项目副组长；
7. 深水AUV系统设计与制造技术研究，国家科技重大专项“深水工程勘察船及配套技术”子课题，2009.11-2011.4，主要参加人。

代表性论著:

- [1] Y. Wang (王延辉) and S. Wang, Dynamic Modeling and Three Dimensional Motion Analysis of the Underwater Glider, China Ocean Engineering, 2009, 23 (3) : 489-504
[2] 王延辉, 张宏伟, 陈超英, 水下滑翔器设计参数分析与性能研究, 天津大学学报, 2009, 42 (9) : 845-850
[3] Yanhui Wang (王延辉), Hongwei Zhang, Shuxin Wang, Trajectory Control Strategies for the Underwater Glider, IEEE 2009 international conference on measuring technology and mechatronics automation, 2009, 1: 918-921
[4] 王延辉, 张宏伟, 陈超英, 水下滑翔器LQR调节器设计, 机械科学与技术, 2009, 28 (10) : 1389-1392

[5] 王延辉, 张宏伟, 武建国, 温差能驱动水下滑翔器系统设计与实验, 船舶工程, 2009, 31 (3) : 41-45

[6] Hongwei Zhang, Yanhui Wang (王延辉), Dynamic modeling and optimization design on underwater gliders, Journal of Ship Mechanics, 2010

[7] 王延辉, 王树新, 谢春刚, 基于温差能源的水下滑翔器动力学分析与设计, 天津大学学报, 2007, 40 (2) : 133-138