

[首页](#)
[学院简介](#)
[师资队伍](#)
[学术研究](#)
[学生培养](#)
[学生工作](#)
[党群工作](#)
[校友专区](#)
[联系我们](#)

## 石云德

发布者: 发布时间: 2016-04-14 浏览次数: 3671



职称	副教授
办公室	533
联系电话	17751518327
E-mail	101012032@seu.edu.cn

### 学习经历

2004年09月-2008年07月 上海交通大学, 机械工程及自动化, 学士  
 2008年09月-2009年10月 (美国)哥伦比亚大学, 机械工程, 硕士  
 2009年10月-2013年02月 (美国)哥伦比亚大学, 机械工程, 博士

### 工作经历

2013年01月-2016年01月 (美国)希捷硬盘公司, 高级研发工程师  
 2016年02月至今 东南大学, 机械工程学院, 副研究员

### 教授课程

机械制图  
 机电控制  
 机器人学及应用

### 获奖情况

2003 陈荫川奖学金  
 2004 国家奖学金, 二等  
 2005 国家奖学金, 三等  
 2005 上海交通大学优秀奖学金  
 2006 中国建设银行奖学金  
 2006 上海交通大学优秀奖学金  
 2007 胡法光奖学金  
 2007 上海交通大学优秀奖学金  
 2009 Outstanding Teaching Assistant Award (EEME E3601 Classical Control Systems)  
 2011 Tau-Beta-Pi Engineering Honor Society  
 2012 Extraordinary Teaching Assistant Award (EEME E6601 Intro to Control Theory)

### 研究方向

1. 康复机器人  
 2. 学习控制  
 3. 无人自主系统

### 论文著作

[1] Y. Shi, R. W. Longman, M. Nagashima, "Small Gain Stability Theory for Matched Basis Function Repetitive Control," *Acta Astronautica*, Vol 95, 2014, p. 260-271. (SCI)

[2] Z. Wang, Y. Shi, H. Melkote, Q. Xie "Servo with Variable Sampling Rate," 2012 ASME-ISPS/JSME-IIP Joint International Conference on Micromechatronics for Information and Precision Equipment, June 2012, Santa Clara, CA

[3] M. Q. Phan, Y. Shi, R. Betti, R. W. Longman, "Discrete-time Bilinear Representation of Continuous-time Bilinear State-space Models," *Advances in the Astronautical Sciences*, Vol. 143, 2012, pp. 571-589. (EI)

[4] Y. Shi, R. W. Longman, "Converging Repetitive Control Robustification Methods to Apply to Iterative Learning Control," *Advances in the Astronautical Sciences*, Vol. 143, 2012, pp. 1003-1021. (EI)

[5] T. Li, R. W. Longman, Y. Shi, "Stabilizing Intersample Error in Iterative Learning Control Using Multiple Zero Order Holds Each Time Step," *Advances in the Astronautical Sciences*, Vol. 142, 2012, pp. 2965-2980. (EI)

[6] R. W. Longman, Y. Shi, and M. Nagashima, "Repetitive Control Design for High Precision Motion Control Using Frequency Raising," *Proceedings of the International Conference on Manufacturing and Engineering Systems*, December 2010, Tainan, Taiwan, Keynote Address, pp. 2-8.

[7] Y. Shi and R. W. Longman, "The Influence on Stability Robustness of Compromising on the Zero Tracking Error Requirement in Repetitive Control," *Journal of the Astronautical Sciences*, Volume 59, Issue 1-2, 2012, pp 441-458. (SCI)

[8] Y. Shi, R. W. Longman, and M. Q. Phan, "An Algorithm for Robustification of Repetitive Control to Parameter Uncertainties," *Advances in the Astronautical Sciences*, Vol. 136, 2010, pp. 1953-1966. (EI)

科研项目

项目名称	项目类别	项目时间	工作类别	项目金额
东南大学新进教师人才引进启动经费	其他纵向课题	2016.01-2016.12	主持	10w

专利

专利号	专利名称	专利类型
-----	------	------

东南大学机械工程学院  
 备案序号：苏ICP证201008206600号

