



东南大学
Southeast University

仪器科学与工程学院

张涛

发布时间:2011-11-10 浏览次数:2929

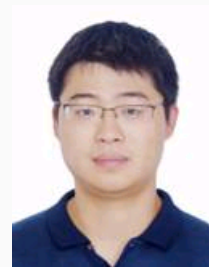
张涛 副研究员（博士后），硕士生导师，江苏南京人，1980年11月生。

2003年毕业于东南大学仪器科学与工程系，获工学学士学位；

2008年毕业于东南大学导航制导与控制专业，获工学博士学位；

2008年4月至2010年3月在东南大学仪器科学与技术博士后流动站从事博士后研究工作。

2010年3月至今在东南大学仪器科学与工程学院从事教学与科研工作。2011年4月被评为副研究员。长期从事惯性技术及应用方面的研究，承担国家自然科学基金一项，中国博士后基金一项，重点重大项目培育基金一项，并作为主要参与人先后参与国家重点工程、国家自然科学基金项目、国防973项目、国防预研项目、教育部博士点基金项目和相关部委的重点科研项目10多项。参与研制的国家重点国防新型号项目已通过型号项目定型鉴定试验，转入设备生产，具有重大意义。



主要学术兼职：

中国惯性技术学会会员

国内外本学科领域SCI/EI期刊审稿人，国家自然科学基金青年科学基金通信评议专家。

学科方向：

（一级学科）仪器科学与技术

（二级学科）导航制导与控制

教学课程：

本科生必修课程（课程号 22223060） 现代控制理论

本科生选修课程（课程号 22004070） 数据库技术及应用

研究方向：

1. 捷联惯性导航系统动、静基座初始对准技术研究（自对准、传递对准、组合对准技术等）；
2. 组合导航系统信息融合，线性/非线性滤波技术研究；
3. 高动态捷联惯性系统算法研究；
4. 捷联/GPS车载组合导航无缝定位技术研究；
5. 基于DSP、CPLD/FPGA、MCU等嵌入式小型化测量、控制系统设计；

科研成果和论文：

1. 主持的项目

- （1）基于小波和人工智能的无缝定位技术研究，国家自然科学基金（60904088），在研。
- （2）临近空间高超声速飞行器捷联惯性系统关键技术研究，教育部重点实验室开放基金，在研。
- （3）高动态飞行器微惯性测量误差机理及补偿方法，东南大学高校基本科研业务费重大、重点项目培育基金，在研。
- （4）组合导航系统关键技术研究，中国博士后基金，完成。

2. 参与的项目

- （1）国家自然科学基金：大型测量船组合导航系统的关键技术研究，在研。
- （2）总装十二五预研项目，***，在研。
- （3）国家自然科学基金：捷联惯性组合导航系统快速高精度初始对准的新技术研究，完成。
- （4）国家自然科学基金：基于局部基准的大型舰船统一姿态基准系统关键技术研究，完成。
- （5）教育部博士点基金：运动基座下捷联惯性系统快速组合对准技术研究，完成。
- （6）其他国防预研项目等。

发表论文十余篇，被SCI、EI收录10篇。

招生计划：

硕士生：2-3人/年，欢迎仪器科学与技术、信息、计算机、自动化、电子等相关专业的同学报考。

联系方式:

Tel: (025) 83793911 Email: zhangtao22@seu.edu.cn

关闭窗口