

北京信息科技大学硕士研究生导师简介

导师姓名	仇海涛	性别	男	出生年月	1974.05																															
政治面貌	九三学社社员	专业技术职务	副研究员	行政职务	无																															
所属学院	自动化	办公电话	010-64884344	个人邮箱	iamqht@163.com																															
任硕导时间	2019.10	任博导时间		最后学历/学位	博士																															
所属学科	控制科学与工程			主要研究方向	导航制导与控制 单兵定位																															
国外工作/学习经历（含性质、国别、时间段）	无																																			
个人简历 （从大学开始填起）	自何年月	至何年月	就学或工作单位（填至专业或系部）																																	
	1993.9	1997.7	山东理工大学																																	
	2001.9	2004.4	北京航空航天大学机械工程与自动化学院机器人所																																	
	2004.9	2009.06	北京航空航天大学仪器科学与光电工程学院 精密仪器及机械																																	
	2009.6	2018.07	北京航天控制仪器研究所 导航、制导与控制																																	
2018.07	至今	北京信息科技大学 高动态导航北京市重点实验室																																		
目前承担科研课题（ 限填5项 ，含项目名称、来源，本人排序）	<table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 50%;">1、高精度微机电位姿组件</td> <td style="width: 20%;">横向</td> <td style="width: 10%;">主持</td> <td style="width: 10%;">1/1</td> <td colspan="2"></td> </tr> <tr> <td>2、光纤惯性测量组件通用测试系统</td> <td>横向</td> <td>主持</td> <td>1/1</td> <td colspan="2"></td> </tr> <tr> <td>3、多源导航信息联合滤波方法研究</td> <td>横向</td> <td>主持</td> <td>1/1</td> <td colspan="2"></td> </tr> <tr> <td>4、机载三轴光纤惯性测量单元</td> <td>横向</td> <td>主持</td> <td>1/1</td> <td colspan="2"></td> </tr> <tr> <td>5、星群卫星姿控模拟系统</td> <td>横向</td> <td>主持</td> <td>1/1</td> <td colspan="2"></td> </tr> </table>						1、高精度微机电位姿组件	横向	主持	1/1			2、光纤惯性测量组件通用测试系统	横向	主持	1/1			3、多源导航信息联合滤波方法研究	横向	主持	1/1			4、机载三轴光纤惯性测量单元	横向	主持	1/1			5、星群卫星姿控模拟系统	横向	主持	1/1		
1、高精度微机电位姿组件	横向	主持	1/1																																	
2、光纤惯性测量组件通用测试系统	横向	主持	1/1																																	
3、多源导航信息联合滤波方法研究	横向	主持	1/1																																	
4、机载三轴光纤惯性测量单元	横向	主持	1/1																																	
5、星群卫星姿控模拟系统	横向	主持	1/1																																	
近五年主要学术成果（ 限填10项 ，包括代表性的论文、专著、专利、科技奖励等，均标注排序）	<ol style="list-style-type: none"> 1、 ShaohuaChen,YunlongZhao,HaitaoQiu,andXiaoJunRen, "High Precision Rotor Position Correction Strategy for High-Speed Permanent Magnet Synchronous Motor Based on Resolver". <i>IEEE Transactions on Power Electronics.</i>, vol. 35, no. 9, pp. 9716–9726, Sep. 2020. (IF: 7.151) 通讯作者. 2、仇海涛, 徐梦桐, 刘伟, 马海滨。[J].电光与控制, 基于改进 ESKF 滤波和自适应滤波的组合导航系统研究. 3、仇海涛, 陈晓东, 张峰。[J]. 电光与控制, 基于改进 ESKF 滤波和自适应滤波的组合导航算法研究. 4、仇海涛 侯旭阳 常冠清 张金涛 赵新强 郝小宁. 一种精确空投系统初始区域的计算方法 [P], 发明专利, 专利号: 201610742314.8. 5、仇海涛 侯旭阳 马存尊 马杰 赵新强 郝小宁. 一种智能精确空降空投系统[P], 发明专利, 专利号: 201710138747.7. 																																			
其他主要研究领域	精确空投系统																																			