

研究生导师简介模板

姓名：宗成国	
系部：机电系	
职称：讲师	
联系方式：18953224370	
通讯地址：青岛市西海岸新区前湾港路 579 号	
<p>个人简介：</p> <p>宗成国，山东科技大学硕士研究生导师，专业机械工程，研究方向为机器人及智能制造技术，博士毕业于北京理工大学，青岛大学系统科学博士后流动站出站。主持参与了机器人领域“973 计划”、“863 计划”、国家自然科学基金项目、山东省博士后创新项目专项资金资助项目、青岛市博士后应用研究项目等 10 余项，参与智能机器人领域横向课题多项，在国内外重要学术刊物上发表高水平学术论文 30 余篇，获国家授权发明专利 4 项。</p>	
<p>学术兼职：</p> <p>无</p>	
<p>研究领域：</p> <p>机器人及智能制造技术</p>	
<p>教学科研情况（项目）：</p> <p>(1) 山东省博士后创新项目专项资金项目, 201702038, 履带可变角度的移动机器人技术及多机器人队形控制研究, 2017-10 至 2018-10, 5 万元, 已结题, 主持</p> <p>(2) 青岛市博士后应用研究项目, 可变形履带式移动机器人技术及多机器人队形控制研究, 2017-12 至 2018-12, 5 万元, 已结题, 主持</p> <p>(3) 2020 山东省重点研发计划（软科学），智能制造背景下机器人行业人才培</p>	

养创新平台研究，2021-01 至 2022-06,2 万元，在研，主持

(4) 国家自然科学基金，面上项目，61873136，多智能体系统基于结构分解的分析与控制，2020-1 至 2023-1，66 万元，在研，参加

学术成果（论文、专利、获奖等）：

1. **Chengguo Zong**; Zhijian Ji*; Lei Tian; Yuan Zhang; Distributed Multi-Robot Formation Control Based on Bipartite Consensus With Time-Varying Delays, IEEE Access, 2019, 7: 144790-144798.
2. **Chengguo Zong**; Zhijian Ji*; Haisheng Yu; Dynamic stability analysis of a tracked mobile robot based on human-robot interaction, Assembly Automation, 2019, 40(1): 143-154.
3. **Chengguo Zong**; Zhijian Ji*; Yan Yu; Hao Shi; Research on Obstacle Avoidance Method for Mobile Robot Based on Multisensor Information Fusion, Sensors and Materials, 2020, 32(4): 1159-1170.
4. **Chengguo Zong**; Zhijian Ji*; Junzhi Yu; Haisheng Yu; An angle-changeable tracked robot with human-robot interaction in unstructured environments, Assembly Automation. 2020, Vol. 40 No. 4, pp. 565-575.
5. Zhang, P. , Yue, X. , Zhang, Q. , **Zong, C*** , & Fang, Y. . (2021). Investigation on the influence of sic particle parameters on the machinability of sicp/al composite. Vacuum, 191(5–8), 110340.

荣誉称号：

无