


机电工程学院教师个人简介

姓名	于思淼	职称	讲师	
电子邮箱	simiaoyu@auat.edu.cn			
硕/博导师				
教育背景	时间	院校经历		
	2007.09-2011.07	哈尔滨理工大学本科生		
	2011.09-2013.07	哈尔滨工业大学硕士研究生		
	2003.09-2020.01	哈尔滨工业大学大学博士研究生		
	2022.12-至今	西北工业大学访问学者		
工作经历	时间	经历职位		
	2020.04-至今	西安建筑科技大学讲师		
研究方向/ 讲授课程	并联机器人运动与控制，空间对接半物理仿真，多体系统动力学建模和系统辨识/工业机器人			
主要荣誉/ 获奖情况				
学术成果/ 科研项目	<p>主持省部级项目 2 项，部分项目：</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 空间机械臂对接半物理仿真系统的对接动力学建模和稳定性研究 2. 空间机械臂对接半物理仿真系统控制策略和补偿方法研究 			
教材专著/ 学术论文	<p>近五年以第一作者和通讯作者发表论文 10 篇，其中 SCI 论文 7 篇，EI 论文 2 篇，相关论文论文：</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Smith predictor compensation and fuzzy incremental control for delay of space docking hardware-in-the-loop simulation system. <i>Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers Part G-Journal of Aerospace Engineering</i>. 2. A longitudinal-bending hybrid sandwich type ultrasonic actuator based on Lissajous curve driven trajectory: Design and performance evaluation. <i>Journal of Applied Physics</i>. 3. Force and moment compensation method based on three degree-of-freedom stiffness-damping identification for manipulator docking hardware-in-the-loop simulation system. <i>IEEE Access</i>. 4. μ-based theory in compliant force control for space docking. <i>IEEE Access</i>. 			

	<p>5. A force and displacement compensation method toward divergence and accuracy of hardware-in-the-loop simulation system for manipulator docking. <i>IEEE Access</i>.</p> <p>6. Design and performance evaluation of a single-phase driven ultrasonic motor using bending-bending vibrations. <i>Micromachines</i>.</p> <p>7. A novel rotary ultrasonic motor using the longitudinal vibration mode. <i>IEEE Access</i>.</p> <p>8. Hardware-in-the-loop simulation system for space manipulator docking: model, stability and experimental evaluation. <i>IEEE Access</i>.</p> <p>9. Characteristics analysis of hardware-in-the-loop simulation system for manipulator flexible docking. <i>Journal of Harbin Institute of Technology</i>.</p> <p>10. Capture dynamics modeling and simulation of the space flexible manipulator. <i>CODEDS</i>.</p>
<p>社会兼职</p>	