


基本情况	姓名	张海涛	性别	男	证 
	出生年月	1972.12	学历学位	博士研究生	
	职务	无	职称/导师类型	硕导	
	手机	13938897263	电子邮箱	zhang_haitao@163.com	
教育工作经历	<p>2006.07 至今 河南科技大学信息工程学院自动化系</p> <p>2003.09-2006.06 中科院自动化所，控制理论与控制工程专业，获工学博士学位</p> <p>1997.07-2003.08 中国空空导弹研究院</p> <p>1994.09-1997.06 洛阳工学院机电工程系，机械制造及其自动化专业，获工学硕士学位</p> <p>1990.09-1994.06 洛阳工学院机电工程系，机械制造及其自动化专业，获工学学士学位</p>				
主讲课程	自动控制原理，自适应控制，电力电子技术基础，系统辨识				
研究方向	机器人控制，智能控制等				

<p style="writing-mode: vertical-rl; text-orientation: upright;">科研成果和获奖</p>	<p>(1) Haitao Zhang, Mengmeng Du, Guifang Wu, Wenshao Bu. PD control with RBF neural network gravity compensation for manipulator, Engineering Letters, 2018, 26(2): 236-244.</p> <p>(2) Zhang Haitao Hu Jinbo, Bu Wenshao, Research on Fuzzy Immune Self-Adaptive PID Algorithm Based on New Smith Predictor for Networked Control System, Mathematical Problems in Engineering, 2015, 2015(1): 1-6.</p> <p>(3) Zhang Haitao, Liu Xiaofeng, Wu Guifang, A sliding mode controller based on back stepping for manipulator, Engineering Letters, 2017, 25(4): 464-473.</p> <p>(4) Zhang Haitao, Du Mengmeng, Bu Wenshao, Sliding mode controller with RBF neural network for manipulator trajectory tracking, IAENG International Journal of Applied Mathematics, 2015, 45(4): 334-342.</p> <p>(5) 张海涛, 一种运动合成方法及运动装置, 2014.11.5, 发明专利, ZL 201210007054.1</p> <p>(6) 张海涛, 一种转盘控制系统及其控制方法, 2015.2.4, 发明专利, ZL 201210497113.8</p> <p>(7) 张海涛, 一种大林算法实验平台, 2017.2.22, 发明专利, ZL 201410303621.7</p> <p>(8) 张海涛, 一种棉花异纤分拣机控制系统及控制方法, 2012.12.26, 发明专利, ZL 201110095307.9</p>
<p style="writing-mode: vertical-rl; text-orientation: upright;">荣誉称号和学术兼职</p>	