

教师简介

一、 个人基本情况：

姓 名： 胡晓强

性 别： 男

出生年月： 1991-01

民 族： 汉

职称职务： 讲师

政治面貌： 群众

最后学历： 研究生

最高学位： 博士

工作单位： 温州大学

通信地址： 温州市瓯海区茶山街道 温州大学南校区 1B-404 室

邮政编码： 325035

电 话： 17750662353

E-Mail : firehu123@qq.com



二、 从事研究的专业领域及主要研究方向

研究的专业领域： 导航、制导与控制

主要研究方向： 组合导航系统、故障诊断技术、视觉导航技术

三、 主要工作经历

四、 近年来主持的主要教学科研项目

五、 近年完成的主要教学科研成果目录 (含论文、课题、科研获奖、教学成果)

刘丽桑, 胡晓强, 彭侠夫, 万斌浩. 满足故障可诊断性的传感器配置方法[J]. 厦门大学学报(自然科学版), 2016, 55(3): 434-440.

Ding Qi, Peng Xiafu, Zhang Xiaoli, Hu Xiaoqiang, Zhong Xunyu. Adaptive Observer-Based Fault Diagnosis for Sensor in a Class of MIMO Nonlinear System[C]// CCC, 2017: 7051-7058.

Hu Xiaoqiang, Zhang Xiaoli, Peng Xiafu, Ding Qi, Liu Chengrui. Design of Sensor Placement based on Fault Diagnosability[C]// CCC, 2017: 7059-7063.

Qi Ding, Xiafu Peng, Xunyu Zhong, and Xiaoqiang Hu. Fault Diagnosis of Nonlinear Uncertain Systems with Triangular Form[J]. Journal of Control Science and Engineering, 2017, 6354208: 1-9.

Cheng Chen, Xiaoli Zhang, Xiafu Peng, Xiaoqiang Hu. Multi-Sensor Fusion Technology in Inertial Navigation System Using Factor Graph[C]// CCC, 2018: 4575-4580.

Ying He, Xiafu Peng, Xiaoli Zhang and Xiaoqiang Hu. A model-free hull deformation measurement method with time delay compensation[J]. International Journal of Distributed Sensor Networks, 2018, 14(11): 1-16.

Ying He, Xiaoli Zhang, Xiafu Peng, Xiaoqiang Hu, Dongsheng Xu. Research on hull deformation measurement for large azimuth misalignment angle based on attitude quaternion[J]. Optik, 2019, 182: 159-169.

Xiaoqiang Hu, Xiaoli Zhang, Xiafu Peng and Delong Yang. A Novel Algorithm for the Fault Diagnosis of a Redundant Inertial Measurement Unit[J]. IEEE Access, 2020, 2978521: 1-11.

胡晓强, 仲训昱, 张霄力, 彭侠夫, 何荧. 基于支持向量机辅助的四轴陀螺两级故障诊断方法[J]. 上海交通大学学报(自然科学版), 2020, 54(11): 1151-1156.

胡晓强, 张霄力, 彭侠夫. 四轴陀螺组件突变故障的检测与隔离[J]. 哈尔滨工程大学学报, 2021, 42(2): 214-219, 272.

Dongsheng Xu, Xiafu Peng, Xiaoli Zhang, Gongliu Yang and Xiaoqiang Hu. An improved inertial matching algorithm for hull deformation with large misalignment angle[J]. IEEE Access, 2021, 3061263: 1-11.

参研项目:

非线性闭环系统可诊断性设计方法研究, 973 项目子课题, 2015-2016;

惯性基容错多源组合导航关键技术研究, 惯性技术国防重点实验室基金, 2017 – 2018;

惯性基视觉辅助自主导航系统研究, 航空科学基金, 2019-2021;

基于 INS/GPS/视觉导航的消防无人机, 国防科技创新特区 H863 计划, 2020-2021。

六、 研究生培养情况

(2021 年 9 月更新)