

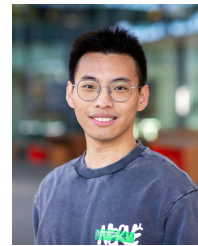
庄志和 (ZHIHE ZHUANG)

出生日期: 1997.02.17

联系方式: (+86) 188-6180-7398

个人邮箱: z.h.zhuang@outlook.com

个人主页: <https://zhihe-zhuang.github.io/>



应聘岗位: 青年教师 (控制科学与工程)

教育背景

江南大学 | 控制科学与工程, 物联网工程学院 | 硕博连读 2019.09 – 2025.06

研究方向: 智能迭代学习控制, 数据驱动控制, 强化学习

导师: 陶洪峰 教授

荷兰埃因霍温理工大学 (Eindhoven University of Technology) 2022.12 – 2023.12

国外导师: Tom Oomen, Professor

国家公派联合培养博士生 (12 个月) 机械工程学院

江南大学 | 自动化, 物联网工程学院 | 工学学士 2015.09 – 2019.06

本科 (保研本校)

主要成果

截止 2025 年 2 月, 共发表 SCI 期刊论文 8 篇, 以第一作者发表 SCI 期刊论文 4 篇, 2 篇期刊论文在审, 谷歌学术总引用数为 543 次。

期刊论文

- Z. Zhuang, H. Tao, Y. Chen, V. Stojanovic, W. Paszke. An optimal iterative learning control approach for linear systems with nonuniform trial lengths under input constraints. *IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems*, 2023; 53(6): 3461-3473. (ESI 高被引论文, 热点论文)
- Z. Zhuang, H. Tao, Y. Chen, V. Stojanovic, W. Paszke. Iterative learning control for repetitive tasks with randomly varying trial lengths using successive projection. *International Journal of Adaptive Control and Signal Processing*, 2022; 36(5): 1196-1215.
- Z. Zhuang, H. Tao, Y. Chen, E. Rogers, T. Oomen, W. Paszke. Alternating projection-based iterative learning control for discrete-time systems with non-uniform trial lengths. *International Journal of Robust and Nonlinear Control*, 2023; 33(12): 7333-7356.
- Z. Zhuang, H. Tao, Y. Chen, T. Oomen, W. Paszke, E. Rogers. Optimal iterative learning control design for continuous-time systems with nonidentical trial lengths using alternating projections between multiple sets. *Journal of The Franklin Institute*, 2023; 360: 3825-3848.
- R. Wang, Z. Zhuang, H. Tao, W. Paszke, V. Stojanovic. Q-learning based fault estimation and fault tolerant iterative learning control for MIMO systems. *ISA Transactions*, 2023; 142: 123-135. (ESI 高被引论文)
- S. Guan, Z. Zhuang, H. Tao, Y. Chen, V. Stojanovic, W. Paszke. Feedback-aided PD-type iterative learning control for time-varying systems with non-uniform trial lengths. *Transactions of the Institute of Measurement and Control*, 2022; 45(11): 2015-2026.
- Y. Tao, H. Tao, Z. Zhuang, V. Stojanovic, W. Paszke. Quantized iterative learning control of communication-constrained systems with encoding and decoding mechanism. *Transactions of the Institute of Measurement and Control*, 2024; 46(10): 1943-1954.
- L. Gao, Z. Zhuang, H. Tao, V. Stojanovic, W. Paszke. Non-lifted norm optimal iterative learning control for networked dynamical systems: A computationally efficient approach. *Journal of The Franklin Institute*, 2024; 361(15): 107112.
- Z. Zhuang, M. van Meer, H. Tao, T. Oomen. Constraint-aware ILC: A computationally efficient approach via alternating projections. Major Revision. *IEEE Transactions on Control Systems Technology*.
- Z. Zhuang, R.A. González, H. Tao, W. Paszke, T. Oomen. Data-enabled iterative learning control: A zero-sum game design for varying time-scale tasks. Under Review. *Automatica*.

授权发明专利

3 项

- 陶洪峰, [庄志和](#), 周龙辉, 刘巍. 一种旋转倒立摆的迭代反馈整定控制及其鲁棒优化方法. 中国专利: ZL202010674033.X. 2021-06-15.
- 陶洪峰, [庄志和](#), 黄彦德, 官上雷, 胡计昶, 陶新悦. 一种移动机器人变批次长度迭代学习优化控制方法. 中国专利: ZL202011171545.0. 2021-11-16.
- 陶洪峰, [庄志和](#), 王瑞. 足下垂功能性电刺激康复系统变长度迭代学习控制方法. 中国专利: ZL202111092518.9 2024-05-10.

科研项目

2 项

- **国家自然科学基金 (中波国际合作项目)** 复杂非线性批次生产系统的实时数据驱动控制与性能优化, 项目批准号: 62361136585, 2024-01-01 至 2026-12-31, 参与.
- **江苏省研究生科研与实践创新计划项目** 变批次长度过程的多集合连续投影迭代学习控制研究, 项目批准号: KYCX22_2306, 2022-05-25 至 2024-09, 主持.

期刊审稿

担任 **Automatica**、**ISA Transactions** 和 **Systems Science & Control Engineering** 等多个期刊审稿人。

专业技能

- **学科理论知识** 自动化与控制学科专业基础扎实, 擅于运用数学抽象能力分析并解决工程实际中存在的控制问题, 有较强的实践动手能力。
- **专业工具运用** 熟练运用 MatLab 及其工具箱分析及开发控制算法, 熟悉 Python 及 C 语言编程实现, 并能够运用到实际控制系统中。熟练使用 LaTeX 进行学术论文写作及学术成果展示。
- **英语沟通能力** 具备专业学术英语写作及英语交流能力, 能够熟练使用英语进行学术汇报。
- **团队合作能力** 具有较强的团队合作能力, 与多个国外学者有学术合作。协助指导多名硕士生进行课题研究及发表论文。