

庄志和

✉ z.h.zhuang@outlook.com · 📞 (+86) 188-6180-7398 · 🏠 江苏·宿迁 · 📅 1997.02.17

🔧 研究方向: 智能迭代学习控制, 最优控制, 强化学习等

📄 Personal Page · 📄 ResearchGate · 📄 Google Scholar

🎓 教育背景

江南大学, 无锡	2019.09 – 至今
博士在读 (硕博连读) 控制科学与工程, 预计 2025 年 6 月毕业	导师: 陶洪峰 教授
埃因霍温理工大学 (Eindhoven University of Technology), Eindhoven, 荷兰	2022.12 – 2023.12
国家公派联合培养 (12 个月) 机械工程学院	导师: Prof. Tom Oomen
江南大学, 无锡	2015.09 – 2019.06
本科 (保研本校) 自动化	

📄 主要成果

第一作者论文

Google Scholar 总引用数: 410

- **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. (中科院 1 区 top, ESI 热点论文、高被引论文)
- **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. (中科院 3 区, ESI 高被引论文)
- **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. (中科院 3 区)
- **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. (中科院 3 区)
- **Z. Zhuang**, M. van Meer, H. Tao, T. Oomen. "Constraint-aware ILC: A computationally efficient approach via alternating projections". Submitted to *IEEE Transactions on Control System Technology*.

授权专利

2 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.

科研项目

2 项

- 国家自然科学基金国际 (地区) 合作与交流项目 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.

🔧 自我评价

- 对待工作认真负责, 擅于沟通及协调, 有中英双语沟通能力, 有较强的组织能力与团队精神
- 自动化与控制学科专业基础扎实, 有较强的实践动手能力, 擅于解决实践中遇到的问题
- 情绪稳定, 身体健康, 乐观上进, 爱好运动