

孙晗老师



1.教育与研究经历

- 2001-09 至 2006-07, 华南理工大学, 机械电子工程,本科
- 2007-09 至 2009-10, 美国新泽西州立罗格斯大学, 机械与航空工程, 硕士, 导师: Haim Baruh
- 2010-01 至 2017-10, 美国新泽西州立罗格斯大学, 机械与航空工程, 博士, 导师: Haim Baruh

2.研究方向

- 刚体动力学; 图像处理; 微观特征缺陷检测; 高速精密运动。

3.职务、兼职和荣誉称号

- 广州, 广东工业大学, 青百 B 讲师;
- 美国新泽西州, 罗格斯大学, 研究实习员;
- 美国新泽西州, 罗格斯大学, ;
- 美国新泽西州, 罗格斯大学, 机械工程实验室和静力学及动力学课程讲师;
- 美国新泽西州, NASA, 项目顾问和研究助理;

4.教学课程及网站

- 美国罗格斯大学研究生课程《分析动力学》、《机械设计》、《材料力学》;
- 美国罗格斯大学本科生课程《静力学》、《动力学》、《测量技术与机械工程实验》;
- 广东工业大学机电学院课程《数值计算》、《机器人技术》、《专业导论》、《测量技术》(ceshi.gdut.edu.cn)。

5.主持或参与的主要项目

- 国家自然科学基金委员会, 面上项目, 51875108, 基于非线性连接刚度的宏微复合平台高速精密运动实现原理研究, 2019-01 至 2022-12, 55 万元, 在研, 参加
- 国家自然科学基金委员会, 重大研究计划, 91648108, 面向电子装配机器人高速精密运动实现关键技术, 2017-01 至 2019-12, 76 万元, 已结题, 参加
- 广东省自然科学基金研究团队项目, 2015A030312008, 面向微/光电子器件制造装备高速执行机构精密运动实现的关键技术, 2015-08 至 2020-08, 300 万元, 已结题, 参加
- 先进能源系统研究所(CAES), 新州二次能源改造项目, 罗格斯大学发电站热电转化二次能源利用方案, 2013/10-2015/05, 50, 000 万元(伍亿元), 已结题, 参加
- 美国航天宇航局 NASA 研究室新泽西分部, 州立项目, NNX12AK05H, 无人操控汽车跟踪系统, 2012/06-2013/08, 400 万元, 已结题, 参加
- 机械制造与测量实验室, 州立项目, NNX11AS07H, FARO Edge ScanArm 关于零件三维尺寸的测量及精度研究, 2011/09-2013/06, 50 万元, 已结题, 参加
- 美国陆军物流创新局(USA LIA), 国防项目, 空中补给投放包裹设计及优化, 2011/06-2013/08, 600 万元, 已结题, 参加

6.获奖情况

- 孙晗(7/11); 海洋贝类肽、壳聚糖和海藻糖新型化妆品的开发, 省轻工部, 科学技术进步奖, 一等奖, 2020(何忠东、关永红、陈绍昌、蔡冰娜、陈德科、陈忻、孙晗、马志浩、许锋、陈志豪、孙恢礼).
- 孙晗(2/11); 新型护理眼周海洋生物功能性化妆品的研究开发, 省轻工部, 科学技术发明奖, 三等奖, 2020(许锋、孙晗、何忠东、陈华、陈忻、孙恢礼、马志浩、关永红、陈晓刚、刘冬龙、陈家良).
- Han Sun(2/5), Autonomous Vehicle Control via Color Tracking and Ultrasonic Sensing, NASA & NJSGC, 2012-2013 science fair summer projects, first prize, 2013, Haim Baruh, Han Sun, Joshua Metersky, Richard Quan, David Wu).
- 2019-2020 年度广东工业大学优秀班主任奖;

7.近期主要论文、著作和专利

- Li Yan-feng; Yang Zhi-jun*; Sun, Han; Zhang Xuan-shan; Xiong Shao-wang; Li Qian; Measurement System of Macro-micro Composite Grating Ruler Based on Virtual Instrument, Acta Photonica Sinica, 2018, 47(10): 172-179. (EI)
- Bai, Youdun; Chen, Xin; Sun, Han; Yang, Zhijun*; Time-Optimal Freeform S-Curve Profile Under Positioning Error and Robustness Constraints, IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, 2018, 23(4): 1993-2003. (SCI)
- Z. Yang, H. Peng, W. Xue and H. Sun*; A Novel Motion Stage Design by Reducing Disturbance Bandwidth of ADRC for Higher Performance, 2019 Chinese Control Conference (CCC), Guangzhou, China, 2019, pp. 4327-4331. (EI)

- H. Peng, H. Sun, Z. Yang*, W. Xue and S. Chen, Comparison of Several Active Disturbance Rejection Control Methods for Rigid-Flexible Coupling Motion Stage, 2019 Chinese Control Conference (CCC), Guangzhou, China, 2019, pp. 3278-3283. (EI)
 - W. J. Zhang, D. Li, F. Ye and H. Sun. Automatic Optical Defect Inspection and Dimension Measurement of Drill Bit. Proceedings of the 2006 IEEE. (EI)
 - W. J. Zhang, D. Li, F. Ye and H. Sun. Automatic Optical Inspection of Solid Tungsten Carbide Mini-Drills for PCB. Proceedings of the International Conference on Sensing, Computing and Automation. (EI)
 - B.N Cai, H. Chen, H. Sun. Production of immunoregulatory polysaccharides from *Crassostrea hongkongensis* and their positive effects as a nutrition factor in modulating the effectiveness and toxicity of 5-FU chemotherapy in mice. *Food Funct.*, 2016, 7, 390–397. (SCI)
 - B.N. Cai, H. Chen, H. Sun. Lactogenic Activity of an Enzymatic Hydrolysate from *Octopus vulgaris* and *Carica papaya* in SD Rats. *J Med Food* 18 (11) 2015, 1262–1269. (SCI)
 - D.K. Chen, X. Chen, H. Chen, B.N. Cai, P. Wan, J.Y. Pan, H. Sun. Identification of odor volatile compounds and deodorization of *Paphia undulata* enzymatic hydrolysate. *J. Ocean Univ. China (Oceanic and Coastal Sea Research)* 2016 15: 1101-1110. (SCI)
 - 杨志军;衡园;李俊颖;孙晗;熊少旺;高守国;陈新;王晗; 一种基于增量绝对光栅尺的绝对位移检测方法, 2019.5.31, 中国, ZL201910468567.4.
 - 杨志军;李乾;白有盾;陈新;陈杼;何耀滨;孙晗;黄观新;吴栢生; LARGE LOAD-BEARING GUIDE MECHANISM AND MULTI-DOF LARGE-STROKE HIGH-PRECISION MOTION PLATFORM SYSTEM, 2017.12.24, 美国, US20190094714A1.
 - 何耀滨;杨志军;陈新;陈杼;白有盾;李乾;孙晗;黄观新;吴栢生; 一种多自由度大行程高精度运动平台, 2017.9.26, 中国, ZL201721246477.3.
 - 李乾;杨志军;陈新;陈杼;白有盾;何耀滨;孙晗;黄观新;吴栢生; 一种大承载柔性铰链导向机构, 2017.9.26, 中国, ZL201721246554.5.
 - 李彦锋; 杨志军; 孙晗; 白有盾; 陈新; 一种简易绝对圆光栅尺, 2017.6.28, 中国, ZL201720770619.X.
- 8. 联系方式:** 电话: 13570942676; Email: sunhan_iori@163.com。