

张晓东博士，副教授。2000年毕业于东北大学控制理论与控制工程专业，工学博士。毕业后在企业科研机构工作，从事科技研发工作。2006年转入沈阳航空工业学院，从事飞行器测控技术、无人机飞行控制、飞行器主动安全技术领域的教学、科研工作。先后发表学术论文多篇，近年来主持及参与的科研项目情况如下：

- (1) 2017 主持辽宁省自然科学基金联合基金“无人机自驾仪 CAN 总线弹性架构技术研究”
- (2) 2015 参与辽宁省自然科学基金项目“多旋翼飞行器全动态建模方法研究”
- (3) 2015 参与省科学基金项目“多旋翼无人机系统集成应用平台关键技术研究”
- (4) 2008-2009, 主持辽宁省教育厅科学技术项目“便携式防空导弹初始段侧向推力矢量控制技术研究”
- (5) 2008-2009, 主持中日合作环保科技项目子课题“住宅与泵房数据采集与处理系统”
- (5) 2006-2008, 主持校博士基金项目“无人机遥测关键技术研究”

获得的专利授权两项：

- (1) 2014202936539 旋翼飞行器螺旋桨升力测试实验台
- (2) 2014203703199 多旋翼飞行器四自由度实验台

近三年发表的无人机相关领域论文：

- (1) Xiaodong Zhang, Xiaoli Li, Kang Wang, and Yanjun Lu. A Survey of Modelling and Identification of Quadrotor Robot[J]. Abstract and Applied Analysis, vol. 2014, Article ID 320526, 16 pages, 2014. doi:10.1155/2014/320526
- (2) LU Yanjun, XU Tianqi, ZHANG Xiaodong. A Fuzzy Self-Tuning PD Controller for a Quadrotor: Design and Implementation [C] Proceedings of the 28rd Chinese Control and Decision Conference (2015 CCDC), May 28-30, 2016, Yinchuan, China.
- (3) 卢艳军,刘季为,张晓东.无人机地面站发展的分析研究[J].沈阳航空航天大学学报. 2014,31 (3): 60-64

