

汽车工程研究院2020年博士研究生国家奖学金候选人汇总表

学院	排序	姓名	性别	民族	公民身 份证号 码	专业	学号	入学 年月	政治 面貌	导师 姓名	学习 成绩 得分	学习成 绩排名	学术与科研成果	主要社 会工作	其他获 奖情况	备注
汽车工程研究院	1	陈特	男	汉	411528199207157139	车辆工程	B1704010	2017年9月	群众	陈龙			1. 公开发表论文情况：7篇SCI，7篇EI ①Chen Long, Chen Te, Xu Xing, et al. Multi-Objective Coordination Control Strategy of Distributed Drive Electric Vehicle by Orientated Tire Force Distribution Method, IEEE Access, 2018, 6(1): 69559-69574. (SCI检索，一区，第二作者导师第一)。 ②Chen Te, Chen Long, Xu Xing, et al. Passive fault-tolerant path following control of autonomous distributed drive electric vehicle considering steering system fault. Mechanical Systems & Signal Processing, 123 (2019) 298-315. (SCI检索，一区，第一作者)。 ③Chen Te, Chen Long, Xu Xing, et al. Passive actuator-fault-tolerant path following control of autonomous ground electric vehicle with in-wheel motors. Advances in Engineering Software, 2019, 134, 22-30. (SCI检索，一区，第一作者) ④Chen Te, Cai,Yingfeng,Chen Long, et al. Design of Vehicle Running States-Fused Estimation Strategy Using Kalman Filters and Tire Force Compensation Method.IEEE Access, 2019, 7: 87273-87287. (SCI检索，一区，第一作者) ⑤Chen Long, Chen Te, Xu Xing, et al. Sideslip angle estimation of in-wheel motor drive electric vehicles by cascaded multi-Kalman filters and modified tire model. Metrology and Measurement Systems, 2019, 26(1): 185-208. (SCI检索，四区，第二作者导师第一) ⑥Chen Te, Chen Long, et al. Estimation of vehicle sideslip angle via pseudo-multisensor information fusion method. Metrology and Measurement Systems. (SCI检索，四区，第一作者) ⑦ Chen Te, Chen Long, et al. Simultaneous path following and lateral stability control of 4WD-4WS autonomous electric vehicles with actuator saturation. Advances in Engineering Software. (SCI检索，一区，第一作者)。 ⑧ Chen Te, Chen Long, Xu Xing, et al. Sideslip Angle Fusion Estimation Method of an Autonomous Electric Vehicle Based on Robust Cubature Kalman Filter with Redundant Measurement Information. World Electric Vehicle Journal, 2019, 10(2): 1-16. (EI检索，第一作者) ⑨基于纵向力伪测量的分布式驱动电动汽车行驶状态估计, 机械工程学报. (EI检索，第一作者) ⑩电动汽车纵向力和质心侧偏角层级估计方法设计与验证, 西安交通大学学报 (EI检索，第一作者) ⑪分布式驱动无人车路径跟踪与稳定性协调控制, 汽车工程 (EI检索，第一作者) ⑫基于多模型迭代的车辆状态融合估计方法. 农业机械学报, 2018, 49 (6): 385-392. (EI检索，第一作者)。 ⑬基于Hamilton理论的无人车路径跟踪控制. 《北京理工大学学报》自然科学中文版. (EI检索，第一作者)。 ⑭四轮独立驱动电动汽车行驶状态级联估计研究. 中南大学学报 (自然科学版). (EI检索，第一作者)。 2. 参与专利情况： ①一种车辆路径跟踪与稳定性协调控制方法, 201811397352.X (专利授权，第一作者)。 ②一种分布式驱动无人驾驶车辆路径跟踪容错控制方法, 201811397354.9(专利授权，第一作者)。 ③一种基于纵向力观测器的车辆质心侧偏角鲁棒估计方法, 201711309619.0(专利授权，第一作者)。 ④基于伪量测信息的分布式驱动电动汽车状态级联估计方法, 201711309659.5(专利授权，第一作者)。 ⑤ 一种基于观测器信息迭代的车辆状态融合估计方法, 201810223552.7 (专利公开，第一作者) 3. 参与课题情况：支持课题1项。 ①江苏省科研创新计划：分布式驱动无人车容错控制研究，立项时间：2019.03 (排名第一)	无	无	229分

学院党委（总支）副书记 签字：
学院盖章

填写要求：

- 1. “学术与科研成果”：只填写入学当年9月1日-2020年8月31日的成果（不得重复使用成果，否则取消资格），其中论文只填写本人是第一作者或本人是第二作者、导师是第一作者的论文，明确刊物级别（如SCI、EI等，并标明影响因子），专利类型须明确（如国家发明专利、实用新型、外观设计等）；
- 2. “主要社会工作”：填写入学当年9月1日-2020年8月31日从事的社会工作，并标明任职时间段；
- 3. “其他获奖情况”：只填写入学当年9月1日-2020年8月31日所获奖项（含文体、学术竞赛等），要求将国家级、省级、市级和校级分类填写，明确获奖时间、奖项全称和颁奖单位。
- 4. 以上内容均须提供相关证明材料。在学期间已评选过国奖的同学，成果起始时间为上一次截止后一日开始计算，成果不得重复计算。