

导师风采:

## 孙成娇个人简历

姓名: 孙成娇

职称: 讲师

最高学位: 博士

所属硕点: 数学(运筹学与控制论)

所在系院: 计算机工程学院

联系方式: [jjiao\\_9128@163.com](mailto:jjiao_9128@163.com)

专业方向: 控制理论、信息融合和状态估计



简介: 孙成娇, 女, 汉族, 中共党员, 工学博士, 讲师, 硕导。主要承担《线性代数》、《复变函数与积分变换》等课程的教学工作。现从事的主要研究方向控制理论、信息融合和状态估计等。运用系统状态估计理论, 研究线性及非线性状态估计、鲁棒状态估计、自适应状态估计等。运用滤波理论, 研究水下 AUV 协同导航及惯性导航的滤波新方法的相关问题(如厚尾非高斯噪声、非线性状态估计、间歇性量测等)。以这些研究为基础, 以第一作者身份发表 SCI 检索论文 2 篇, EI 检索论文 1 篇、获得专利 1 篇。

### 教育经历:

2007/09—2011/07 哈尔滨学院, 数学与应用数学, 学士

2012/09—2013/07 哈尔滨工程大学, 应用数学, 硕博连读

2013/09—2019/06 哈尔滨工程大学, 精密仪器及机械, 博士

### 科研与学术工作经历:

1. 2021/01—至今, 湖北文理学院, 计算机系, 讲师
2. 2019/09—2020/12, 哈尔滨理工大学, 数学系, 讲师

### 代表性研究论文:

[1]Chengjiao Sun, Yonggang Zhang, et al, A Maximum Correntropy Divided

Difference Filter for Cooperative Localization[J], IEEE Access, 2018, 6:41720-41727.

[2]**Chengjiao Sun**, Yonggang Zhang, et al, A New Variational Bayesian Adaptive Extended Kalman Filter for Cooperative Navigation[J], Sensors, 2018, 18(8):2538-2544.

[3]**Chengjiao Sun**, Yonggang Zhang, et al, Levenberg-Marquardt Optimization Based Iterative Divided Difference Filtering for Multi-AUV Cooperative Localization[C], Proceeding of the 37th Chinese Control Conference, Wuhan, July 25-27,2018:4164-4168.

[4] 高伟, **孙成娇**等, “一种基于惯性系的最优两位置对准方法”, 授权发明专利, ZL201410765061.7)。