



**姓名：**程清思

**职称：**讲师

**最高学位：**博士

**行政职务：**无

**所属硕点：**机械（车辆工程）

**所在系院：**汽车与交通工程学院

**联系方式：**18551764897/chengqingsi@foxmail.com

**研究方向：**结构设计与优化、有限元分析、冷喷涂增材制造等

**研究成果：**

简述：主要从事有限元分析、特种车辆结构设计与优化、冷喷涂等方面的教学科研项目。美国艾奥瓦大学 CAD 中心访问学者，参与完成国家自然科学基金 1 项，主持企业横向课题 5 项，市厅级项目 2 项；发表 SCI、EI 检索论文 3 篇，第一完成人授权发明专利 3 项，现任襄阳市机械工程学会副秘书长。

**代表性成果：**

- [1] Wu Y, Cheng Q, Yang G, et al. Research on vibration characteristics of a multi-barrel artillery [J]. Journal of Vibroengineering, 2019, 21(5): 1241-1250..
- [2] Cheng Q, Yang G, Lin C, et al. The modal analysis of disc resonator gyroscope using isogeometric analysis [J]. Journal of Vibroengineering, 2017, 19(1): 468-476.
- [3] Cheng Q, Yang G, Yu C, et al. The modal analysis of three-dimension gun barrel using isogeometric analysis and its application to optimziation [J]. Journal of Vibroengineering, 2017, 19(8): 6277-6287.

[4] 发明专利：步进式定位装置及移动式深孔检测设备，ZL202011036518.2，第一完成人；

[5] 发明专利：基于铁轨的防脱轨方法、装置、铁轨汽车及存储介质，ZL202011121402.9，第一完成人；

[6] 发明专利：RAIL-BASED ANTI-DERAILMENT METHOD AND APPARATUS, RAIL VEHICLE, AND STORAGE MEDIUM, LU102423，第一完成人。

#### **科研项目：**

[1] 基于冷喷涂增材的铝镁合金快速制造技术，襄阳市科技计划项目（高新领域），经费 50 万元；

[2] 集成式智能矿山装备研究开发，企业横向，到账经费 20 万元；

[3] 金鹰重工产品模型化技术服务，企业横向，到账经费 78.02 万元；

[4] 清污与收集机器人底盘改造设计，企业横向，到账经费 38 万元。

#### **工作经历：**

2018.07 至今，汽车与交通工程学院，讲师

#### **学习经历：**

2007-2011，南京理工大学，本科；

2011-2018，南京理工大学，硕博连读；

2013-2015，美国 IOWA 大学，访问学者。

#### **教授课程：**

《机械原理》、《材料力学》、《现代设计理论与方法》《专业英语》、《车辆定位与导航技术》

#### **招生意愿：**

具备基本的三维建模能力和力学知识/具备一定的编程能力，有毅力。