

硕士生导师信息简介

姓名	管志光	性别	男	
民族	汉	出生年月	1980.4	
学历/学位	研究生/博士	邮箱	guanzhiguang@sdjtu.edu.cn	
职务	无	职称	教授	
招生专业	机械（0855）	专业领域	机械工程	
通讯地址	济南市长清大学科技园海棠路 5001 号			
主要研究方向（内容）	机电系统检测与诊断，交通建设装备设计，水下机器人设计			
个人工作经历、学术兼职等	<p>博士后，美国普渡大学访问学者，硕士生导师。获山东省技术发明奖一等奖、二等奖各 1 项，获山东高等学校优秀科研成果奖二等奖、三等奖各 1 项。主持山东省重大科技创新工程项目 1 项，山东省高等学校青创科技支持计划团队 1 项，山东省高等学校科技计划项目 2 项。参与交通运输部建设科技项目等省部级课题 6 项，主持多项横向课题；发表论文 20 余篇，其中 SCI、EI 检索 10 篇。</p>			
代表性科研成果及奖励（包括项目、论文、专著、专利等）	<p>教学成果:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1.山东省教育教学研究课题—产教融合视域下应用型高校智能制造人才培养新模式研究与实践 2.山东省研究生教育质量提升计划项目-产教融合视域下智能制造技术专业研究生培养模式研究与实践 3.山东省自动化学会教学成果奖-产教融合视域下应用型高校机械类人才培养新模式研究与实践 4.“兆易创新杯”第十六届中国研究生电子设计竞赛，华北分赛区团队二等奖—水下捕捞机器人设计 <p>获奖:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1.2020 年，高效智能全环境模拟道路加速加载实验系统研发，山东省技术发明奖一等奖； 2.2015 年，路面加速加载试验系统及应用，山东省技术发明奖二等奖； 3.2019 年，水下感知与探测机器人，山东省机械工业协会三等奖。 <p>课题:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1.山东省重点研发计划（重大科技创新工程）项目，水下自主清洁爬壁机器人关键技术研究，2019-2021，主持； 			

2.山东省高等学校青创科技计划项目，浅海用无人智能捕捞机器人的研制，2019-2022，主持；

3.山东省重点研发计划（重大科技创新工程）项目，移动式全环境智能路面加速加载关键技术研究及装备研发，2019-2021，参与；

4.山东省高等学校科技计划项目，水下机器人集成电机推进器关键技术研究，2018-2020，主持。

代表性论文：

1. Design on underwater fishing robot in shallow water , Advances in Intelligent Systems and Computing , 2020;

2. Asphalt pavement mechanical response of accelerated pavement testing in single-axle and dual-axle loading modes , Advances in Civil Engineering , 2019

3. Mechanical analysis of full scale accelerated pavement loading facility based on multi body dynamics , Systems Science & Control Engineering , 2018