

# 于海

✉ yuhai@mail.nankai.edu.cn · ☎ (+86)158 4086 0495 · 🌐 <https://u-hai.github.io/>

## 🎓 教育背景

南开大学人工智能学院	硕博连读, 控制科学与工程	2020.09 至今
吉林大学通信工程学院	学士, 自动化, 排名: 5 <sup>th</sup> /149	2016.09 -- 2020.06

## 👨‍💻 项目经历

面向移动船舶货物精准释放的双重欠驱动飞行吊运系统控制方法研究	2024.05 -- 2025.12
首届国家自然科学基金青年学生基础研究项目 (博士研究生), 项目负责人	
<ul style="list-style-type: none"><li>实验平台搭建与测试。</li><li>降落控制算法设计。</li></ul>	
飞行运输机器人的控制与规划研究	2020.09 -- 2026.06
博士毕业论文研究课题	
<ul style="list-style-type: none"><li>自适应轨迹跟踪控制算法设计。</li><li>基于视觉伺服的自主性增强算法设计。</li><li>面向桨叶损坏的容错控制算法设计。</li></ul>	

## 🏆 所获奖励及荣誉

首届中国科协青年人才托举工程博士生专项计划	2025.01 -- 2026.06
博士研究生国家奖学金	2024.12
南开大学年度人物提名奖	2024.11
天津市优秀学生	2024.11
南开大学公能奖学金一等	2024.10
南开大学优秀学生	2024.10
华北五省(市、自治区)大学生机器人大赛人工智能与机器人创意设计赛一等奖	2024.11
天津市知识产权创新创业发明与设计大赛一等奖	2024.12
全国信创与人工智能发展博士后学术论坛一等奖	2022.12

## 📄 代表性论文

- Visual Servoing-Based Anti-Swing Control of Cable-Suspended Aerial Transportation Systems With Variable-Length Cable, *IEEE Transactions on Automation Science and Engineering*, 2025.
- Fault-Tolerant Control for Multirotor Aerial Transportation Systems With Blade Damage, *IEEE Transactions on Industrial Electronics*, 2024.
- Adaptive Trajectory Tracking Control for the Quadrotor Aerial Transportation System Landing a Payload Onto the Mobile Platform, *IEEE Transactions on Industrial Informatics*, 2024.
- Fuzzy-Based Antiswing Control for Variable-Length Cable-Suspended Aerial Transportation Systems Considering the Hook Effect, *IEEE Transactions on Fuzzy Systems*, 2025.
- Collaborative Control for Aerial Transportation of Cargo With Dual Quadrotors, *IEEE Transactions on Industrial Informatics*, 2025.

## ⚙️ 个人技能

- 熟悉 Python, MATLAB, ROS 和控制算法开发。