

数控装备自动化与机器人技术研究团队

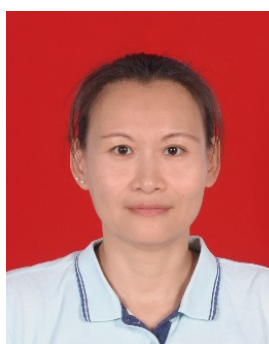
介:

在 备动 几何 、 动力学 和 偿 、多 器人
动 制和协 取 。 以 备 动化升 及 器人
为主 学 团 和 务体 , 务于 南 、 产企业 。
前,共 28 ,其中国 学基 2 , 8 ,发
100多 (其中 SCI/EI 70),专利 23 , 9 。

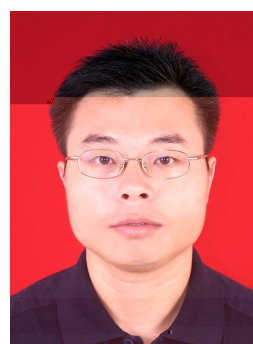
团 员:



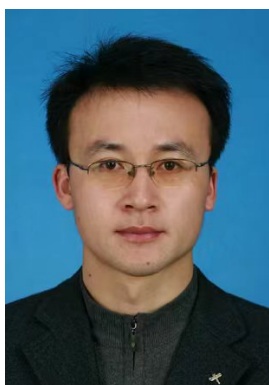
刘 学 /博 /博士
学 头人



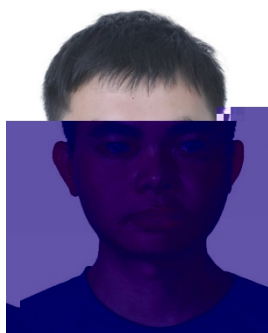
副



其 /博士



/博士



宇 /博士



亮 /博士

主 :

[1] 国 学基 上 “ 动 几何 变 及其在
入 偿 ”, 号 (52175458), 2022. 01-2025. 12。

[2] 国 学基 , 基于多传 器 合 备切削力 动 传 及其 偿 (号:51375100) , :76 万, : 2014.1-2017.12。

[3] 2019 “冲一 ” 专 , 分 出 制及其在多 人 中 (号:231419019) , : 60 万, : 2019.5-2022.5。

[4] 东 学基 “ 动 几何 变 及其 ”, 号 (2021A15150110591) , 2021.01-2023.12。

[5] 东 学基 , 基于 出 及 (号: 2015A030310307) , : 10 万, : 2015.8.1-2018.8.1。

[6] 东 专 (一) , 人 分 协 制 (号: 2021 1041) , : 30 万 , : 2021.9-2024.8 !

主 :

"#\$!%&'!()&*)+,-! .&)/! 0 '12+/3-! 4)/3! 5 '6!)/6!72)/3! .&18!9&/&*1: .& ; 1! (<! =+/*>+?! @+>! (&32:A>1B&C&+ /! .>)BD&/3! &/! E+F+*&B! G)/&H'?) *+>C! I C&/3! J)BDC*1HH&/3! =+/*>+?! "K\$8! *IEEE Transactions on Industrial Electronics* -! LMNOPQ! RRS#:RR#M, TS#L!NU=V 一 -!V9QW8#LXP!

"T\$!U2&! 0&)/?&-!%&'! (')/?)+-!%&! ()+-%&'!=)/-! .)/!5 ')/3Y')/!8=+ ; H>121/C&Z1!1>>+>! ; 1)C'>1 ; 1/*!)/6! B+ ; H1/C)*&+ /! ; 1*2+6! @+>! 1['&Z)?1/*! B '**&/3! @+>B1C , . 21! V/*1> /)*&+ /)?! K+ '> /)?! +@! \ 6Z)/B16! G)/ '@)B*'>&/3! .1B2/+?+3Y-! XRQ#]O^#RL-! TS#L!8NU=V 二 区-V9QT8TSOP!

"M\$! .&)/! 0 '12+/3-!%&'! ()/?)+-!%&'! ()&*)+ ,8!E+F'C*!@&/&*1

F)>>1>! %Y)H' /+Z! @' /B*&+ /!)/6!)/! 1Z1/*:*>331>16! C*>)*13Y! "K\$8! *Ocean Engineering*!TSTT!TL#Q##T##M8!NU=V P!

"L\$! K&)/@1&! %&/-! ()&)+! %&' , -! 0 '12+/3! .&)/8! `1'>)?! /1*_+>D:F)C16! H>1CB>&F16! H1>@+> ;)/B1!)6)H*&Z1! @&/&*1:*& ; 1! @+> ;)*&+ /! B+ />+?! +@! ; '?*&H?1! ' /61>)B*')*16! C'>@)B1! Z1CC1?C! _&*2! B+??&C&+ /!)Z+&6)/B1! "K\$8! *Journal of the Franklin Institute*!TSTT!MRON##PQ!R#W]:RTSR8!NU=V P!

"W\$! ()&)+!%&' -!0&/!(')/3, -!0 '12+/3! .&)/-!K&)/F&/!c ')/8!9&b16:*& ; 1!C1?@:C*>'B*'>&/3! /1'>)?! /1*_+>D!B++H1>)*&Z1!*>)BD&/3!B+ />+?!+@! ; '?*&:>+F+*!CYC*1 ; C! _&*2!)B*')*+>! @)'?&C! "K\$8! *International Journal of Robust and Nonlinear Control*! [2**HCQdd6+&8+>3d#S8#SSTd>/B8LM#T](#)。NU=V P!

"X\$! %&'! ()&)+-! 4)/3! 72&B21/3, -! .&)/! 0 '12+/38! E+F'C*!)6)H*&Z1! C1?@:C*>'B*'>&/3! /1'>)?! /1*_+>DC!*>)BD&/3!B+ />+?!+@! ' / ;)//16!C'>@)B1!Z1CC1?C! _&*2!' /B1>*)&/&*1C!)/6! *& ; 1:Z)>Y&/3! 6&C*'>F)/B1C! "K\$8! *International Journal of Robust and Nonlinear Control*!TSTT!2**HCQdd6+&8+>3d#S8#SSTd>/B8ROWS8!NU=V P!

"O\$! ! %&'! ()&)+-! e '! 5 ')/3C2' +, -! .&)/! 0 '12+/3-! 7+ '!')/H&/38! e&C*>&F'*16!>+F'C*! *>)BD&/3!B+ />+?!@+> ; '?*&H?1! f '?1>^%)3>)/31!CYC*1 ; C! _&*2!@'??:C*)*1!B+ /C*>)&/&*C!)/6!&/H'!*!C)*'>)*&+ /! 'C&/3!)/!1Z1/*:*>331>16!CB21 ; 1!"K\$8! *International Journal of Robust and Nonlinear Control*!-!TSTT!MTNTPQ!XSW:XTO8!NU=V P!

"#S\$!=21/! 5 ')/3g' /-! .&)/! 0 '12+/3-!%&'! ()&)+, 8! E+F'C*!*>)g1B*+>Y!*>)BD&/3!B+ />+?! +@!)! ;)>&/1! C'>@)B1! Z1CC1?! 'C&/3!)CY ; ; 1*>&B! 1>>+>! B+ /C*>)&/&*C!)/6! + '*H'!* @116F)BD! "K\$8! *International Journal of Robust and Nonlinear Control*!TSTS!MSN#XPQ!XR]R:XRLM8!NU=V P!

"##\$!%&'! ()&)+-! =21/! 5 ')/3g' / , -! .&)/! 0 '12+/38! =++H1>)*&Z1!@+> ;)*&+ /!B+ />+?!@+> ; '?*&H?1!C'>@)B1!Z1CC1?C!F)C16!+ /!F)>>1>!%Y)H' /+Z!@' /B*&+ /!)/6!C1?@:C*>'B*'>&/3! /1'>)?! /1*_+>DC!"K\$8!*Ocean Engineering*!TSTS!T#LQ#SX#LM8!NU=V — P!

"#T\$!Qibao Jin , -!K&)/H&/3!c ')/ -!c&/32')!

C1?@:1bB&*)*&+ /! & /! H)>)??1?! B)F?1:6>&Z1 /! >13'?)*&/3! CYC*1 ; "K\$8! *Advances in Space Research*-!TSTS-!LLN#SPQ!T]#L:T]TW8!

"#]S!Qi-Bao Jin-!K&/! (')/3,8! \ B*&Z1!Z&F>)*&+ /!B+ /*>+?!+@!?)>31!CH)B1!@?1b&F?1!C?1_&/3!
>'CC!'C&/3!B)F?1!)B')*>! _&*2!&/H' *!C)*'>)*&+ /!"K\$8! *International Journal of Robust and Nonlinear Control*-!TS#X-!TXNTPQRS]:R#X8! !

"#R\$!Qi-Bao Jin-!K&/! (')/3,8! . 21!C+?)>:>)*BD&/3!+H*& ;)?!*>)g1B*+>Y!H?)/ /&/3!>1C1)>B2!
F)C16! +/! ; &/& ; ' ; ! 1/1>3Y! B+ /C' ; H*&+ /! & /! UUAU"K\$8! *Aerospace Science and Technology*-!TS#X-!WLQ!TWT:TWO8! !

专利:

- [1] 基于 C A 器 制 , 2017 , 中国,
发 专利号: 201410443466.9
- [2] 基于 制 人 制 , 2022 , 中国,
发 专利号: 202111514616.7
- [3] 一 器 人 及 , 2021, 中国, 专利号:
202120725339.3
- [4] 一 器 人, 2022, 中国, 专利号: 202122425282.8
- [5] 一 器及其 , 2014, 中国, 发 专利号: 201410303881.4
- [6] 一 冲 化上 器 人 , 2014 , 中国,
专利号: 201420281809.1
- [7] 一 上 , 2015 , 中国, 专利号:
201420497967.0
- [8] 一 , 2015, 中国 , 专 利 号 :
201420548084.8
- [9] 一 体 , 2019, 中国, 专利号: 201820711679.9
- [10] 一 及其 体协 , 中国, 专
利号: 201920123008.5
- [11] 一 基于 动 器 , 中国,
专利号: 2019202712795。

[12] 机器人制, 2017, 中国, , 号:
2017S 608413

[13] 制, 2019, 中国, , 号: 2019S 0701286

[14] 6 机器人 动学, 2018, 中国, ,
号: 2018S 776002

[15] 动 动, 2019, 中国, , 号:
2018S 774276

[16] 力 制, 2019, 中国, , 号:
2019S 0304384

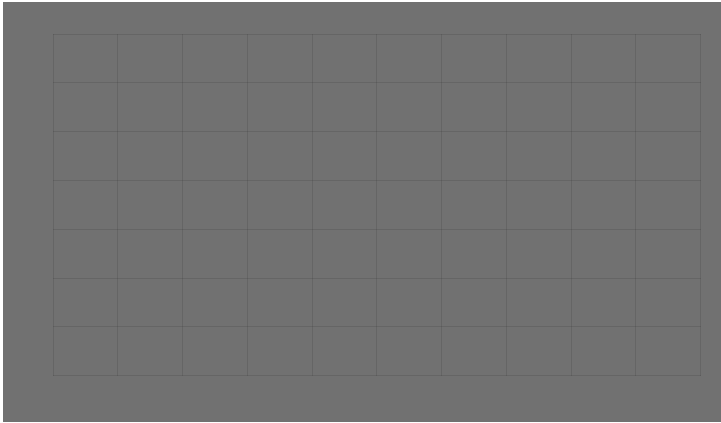
[17] 基于 学 多 动 制, 2019, 中国, ,
号: 2019S 0443369

[18] 学 偿 制, 2019, 中国, , 号:
2019S 0879003

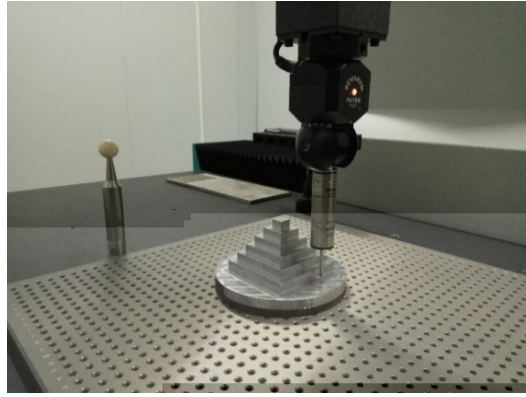
[19] 多 偿 动 制, 2019, 中国, ,
号: 2019S 0307121

[20] 多 学 动 制, 2019, 中国, , 号:
2019S 0.07117

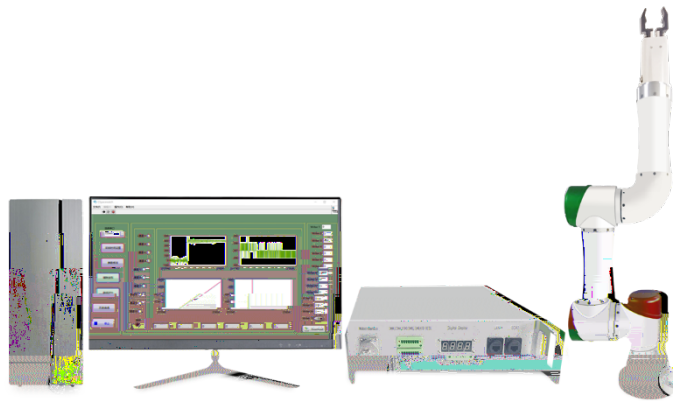
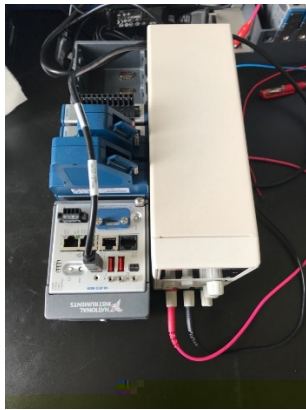
及主 备



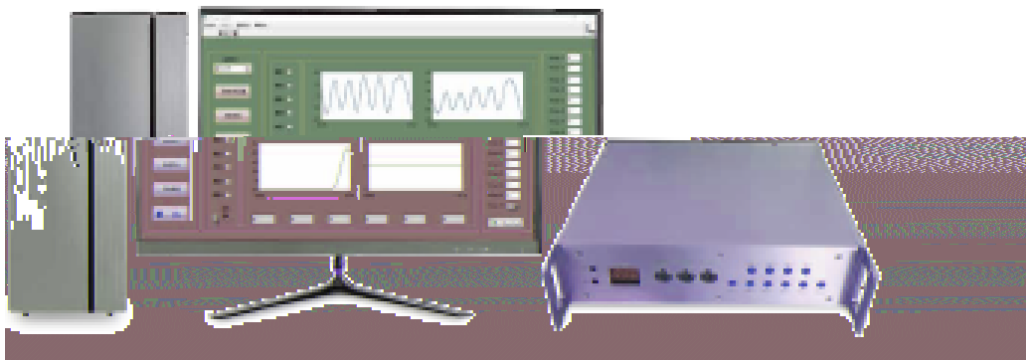
几何 及



中



I C I 制器



S ACE 制

务:

主 务于 企业 动化 产 。



产

：团 士 34 ， 学 3 ,其中 博士学
2 人。