



### 师资队伍

当前位置：首页 > 师资队伍 > 硕士生导师 > 教職員工(全部) > 赵萍

- 博士生导师
- 硕士生导师
- 教授
- 副教授
- 讲师

职称类别： 教授  副教授  讲师  助教

导师类别： 博士生导师  硕士生导师

首字分类：

A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M
N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z

## 赵萍

字号 |

**姓名** 赵萍

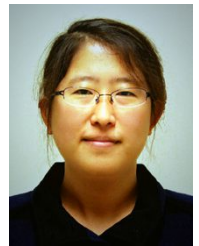
**职称** 副教授

**职务** 学院外事秘书

**所属系** 机械设计工程系

**邮箱** ping.zhao@hfut.edu.cn

**电话**



#### 个人基本情况

赵萍 博士，合肥工业大学机械与汽车工程学院副教授，硕士生导师。2009年获得中国科学技术大学工学学士学位，2013年8月获得美国Stony Brook University博士学位。自2009年起在纽约州立大学石溪分校的Computational Kinematics Lab参加学术研究，进行机构学与机器人学方面的科研工作。2013年回国进入合肥工业大学机械与汽车工程学院，从事机构学与机器人学、移动机器人路径规划，康复机器人方面的科学研究，先后主持或参与中国国家自然科学基金、安徽省自然科学基金、美国国家自然科学基金、合肥工业大学“春华计划”专项基金、合肥工业大学人才引进专项基金等多项科研课题。近年来在国际学术刊物上发表SCI/EI收录学术论文20余篇，授权6项中国发明专利，1项美国发明专利，在机器人领域国际著名学者Vijay Kumar等人的英文著作中参与编写一章节，为ASME旗下多个国际学术刊物的审稿人。2012年于美国芝加哥获得ASME机构学与机器人学国际会议最佳论文奖。长期承担专业基础课的教学，近年来指导了3项国家级、2项省级、多项校级大学生创新项目，并多次指导学生参加科创竞赛获得优异成绩。获得安徽省教学成果一等奖一项，二等奖一项。

#### 主要研究方向

机构学/机器人学，康复机器人，移动机器人路径规划

#### 开设课程

本科课程：机械原理，机械设计基础  
研究生课程：机构学

### 近年的科研项目、专著与论文、专利、获奖

#### 科研项目：

- 1.国家自然科学基金面上项目，基于运动映射理论的空间机构运动综合方法研究及其在康复机构设计中的应用，2018-2021，60万，项目负责人。
- 2.合肥工业大学学术新人提升计划B，2017-2018，20万，项目负责人。
- 3.国家自然科学基金青年项目，基于运动学映射的平面/球面机构的构型与尺度一体化综合方法研究，2015-2017，25万，项目负责人。
- 4.安徽省自然科学基金项目，基于运动映射的平面机构构型与尺寸一体化设计方法研究，2015-2017，8万，项目负责人。

#### 学术论文：

1. Xiangyun Li, Ping Zhao\*, Anurag Purwar, Q.J. Ge, A Unified Approach to Exact and Approximate Motion Synthesis of Spherical Four-Bar Linkages Via Kinematic Mapping, Journal of Mechanism and Robotics, 2017.12.20, 10(1): 011003~01100310.
2. Liang Lu, Chengxing Zong, Xinyun Lei, Bozhi Chen, Ping Zhao\*, Fixed-Wing UAV Path Planning in a Dynamic Environment via Dynamic RRT Algorithm [M], Mechanism and Machine Science, Springer, 2017
3. Ping Zhao, X. Li, Lihong Zhu, Bin Zi and Q.J. Ge, A Novel Motion Synthesis Approach with Expandable Solution Space for Planar Linkages Based on Kinematic-Mapping. Mechanism and Machine Theory, 2016
4. Ping Zhao, Xiangyun Li, Anurag Purwar and Q.J. Ge, A Task Driven Unified Synthesis of Planar Four-Bar and Six-Bar Linkages with R- and P Joints For Five Position Realization. ASME Journal of Mechanisms and Robotics, 2016(4), doi: 10.1115/1.4033434
5. Ping Zhao, Xin Ge, Bin Zi and Q.J. Ge, Planar Linkage Synthesis For Mixed Exact and Approximated Motion Realization via Kinematic Mapping. ASME Journal of Mechanisms and Robotics, 2015(12), doi: 10.1115/1.4032212
6. L. Zhu, Ping Zhao\*, B. Zi, Q.J. Ge, "Simultaneous Type and Dimensional Synthesis Approach with Expandable Solution Space for Planar Linkages", In Proceedings of the 14th IFToMM World Congress, OS2-029, Taipei, Taiwan. Oct 24-30, 2015.
7. Ping Zhao, Q.J. Ge, A. Purwar, "On the Complete Synthesis of Finite Positions with Constraint Decomposition Via Kinematic Mapping", In Proceedings of the 2014 ASME IDETC Conferences, DETC2014-34216, Buffalo, NY, USA. Aug 17-20, 2014.
8. Q.J. Ge, Ping Zhao, A. Purwar. "Decomposition of Planar Burmester Problems Using Kinematic Mapping." 《Advances in Mechanisms, Robotics and Design Education and Research》 Edited by Vijay Kumar, James Schmiedeler, S. V. Sreenivasan and Haijun Su, Springer International Publishing, 2013. pp145-157.
9. Ping Zhao, X. Li, A. Purwar, K. Thakarr, Q.J. Ge, "A Task Driven Approach to the Synthesis of Spherical 4R Linkages Using Algebraic Fitting", In Proceedings of the 2013 ASME IDETC Conferences, DETC2013-13179, Portland, OR, USA. Aug 4-7, 2013.
10. Q.J. Ge, Ping Zhao, A. Purwar, "A Task Driven Approach to Unified Synthesis of Planar Four-Bar Linkages Using Algebraic Fitting of a Pencil of G-Manifolds", In Proceedings of the 2013 ASME IDETC Conferences, DETC2013-12977, Portland, OR, USA. Aug 4-7, 2013.
11. X. Li, Ping Zhao, A. Purwar, Q.J. Ge, "A Task Driven Approach to Simultaneous Type Synthesis and Dimensional Optimization of Planar Parallel Manipulator Using Algebraic Fitting of a Family of Quadrics", In Proceedings of the 2013 ASME IDETC Conferences, DETC2013-13197, Portland, OR, USA. Aug 4-7, 2013.
12. Ping Zhao, A. Purwar, Q.J. Ge, "Task Driven Unified Synthesis of Planar Four-Bar and Six-Bar Linkages With Revolute and Prismatic Joints for Five Position Synthesis", In Proceedings of the 2013 ASME IDETC Conferences, pp.DETC2013-13168, Portland, OR, USA. Aug 4-7, 2013.
13. Q.J. Ge, Ping Zhao, A. Purwar, "A Novel Approach to Algebraic Fitting of a Pencil of Quadrics for Planar 4R Motion Synthesis", J. Comput. & Infor. Sci. in Eng., 12.4(2012).
14. X. Li, Ping Zhao, Q.J. Ge\*, "A Fourier Descriptor Based Approach to Design Space Decomposition for Planar Motion Approximation", In Proceedings of the 2012 ASME IDETC Conferences, DETC2012-71264, Chicago, IL, USA. Aug 12-15, 2012.
15. Q.J. Ge, Ping Zhao, X. Li, A. Purwar, "A Novel Approach to Algebraic Fitting of a Pencil of Quadrics for Planar 4R Motion Synthesis", In Proceedings of the 2012 ASME IDETC Conferences, pp. DETC2012-71190, Chicago, IL, USA. Aug 12-15, 2012.
16. Ping Zhao, Q.J. Ge\*, F. Gao, H-J. Su, "Fine-tuning Geometrically Constrained Planar Motions", In Proceedings of the 2011 ASME IDETC Conferences, DETC2011-48210, Washington, D.C., USA. Aug 28-31, 2011.

#### 部分专利：

1. Medical Apparatus for Standing Aid (美国专利，已授权)，发明人：Ping Zhao, Jiaoyun Yang, Lihong Zhu, Liang Zhang, Ning An, Ping Zhang, 15/627,256
2. 一种康复轮椅 (发明专利，已授权)，发明人：赵萍 杨娇云 刘崇蒙 安宁 占文州；CN201510809098.X
3. 一种智能轮椅的控制系统及控制方法 (发明专利，已授权)，发明人：赵萍 杨娇云 雷新宇 安宁 陈波芝；201510809121.5