

[学院首页](#) [学院概况](#) [师资队伍](#) [科学研究](#) [合作与交流](#) [人才培养](#) [党建工作](#) [学生工作](#) [校友风采](#)


师资队伍

当前位置 : 首页 > 师资队伍 > 博士生导师 > 教员员工(全部) > 黄康

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](#)

黄康

字号

姓 名 黄康

职 称 教授

职 务 副院长

所属系 机械设计工程系

邮 箱 Hfhuang98@163.com, Hfhuang98@hfut.edu.cn



电 话 055162919312

个人基本情况

黄康，教授，现任机械工程学院副院长，兼作安徽省新能源汽车协同创新中心副主任
 1986年9月~1990年6月：合肥工业大学机械系，获学士学位
 1990年7月~1993年8月：济南锅炉总厂辅机分厂技术科、总师办，任助理工程师
 1993年9月~1996年6月：合肥工业大学机械系，获硕士学位
 1996年7月~今：合肥工业大学任教，历任助教（1996）、讲师（1997）、副教授（2001）、教授（2005年12月）。其间：
 1997年9月~2002年6月：合肥工业大学机械与汽车工程学院在职攻读博士研究生，获博士学位
 2000年10月~2001年4月：重庆大学机械传动国家重点实验室访问研究
 2006年8月~2007年8月：德国斯图加特大学访问学者。

主要研究方向

机械传动学、机械系统动力学
 机器人系统运动学动力学分析与控制、汽车零部件设计开发及汽车主动安全技术
 智能制造系统集成与控制

开设课程

本科：机械CAD/CAM技术、机械系统设计
研究生：齿轮啮合原理、现代设计方法

近年的科研项目、专著与论文、专利、获奖

一、主要项目：

- 1、内斜齿微线段齿轮设计及电化学加工理论研究——以汽车自动变速器AT为例，国家自然科学基金项目
- 2、国家高技术研究发展计划（863）项目子项：车用高性价比永磁驱动电机及其控制系统规模产业化技术攻关
- 3、安徽省科技攻关项目：视觉驱动的复杂汽车零部件生产自动化装备研究开发
- 4、企业合作项目：无人直升机主减速优化设计技术研究
- 5、企业合作项目：汽车主动稳定杆技术研究及产品开发
- 6、校应用科技成果培育计划项目：智能体感平衡车驱动控制系统

二、专著与论文：

近年来部分论文及著作：

- 1.Yangshou Xiong, Kang Huang, Tao Wang, Qi Chen, and Rui Xu, "Dynamic Modelling and Analysis of the Microsegment Gear," Shock and Vibration, vol. 2016, Article ID 9691647, 13 pages, 2016.
doi:10.1155/2016/9691647
- 2.黄康, 何春生, 詹圣超等, 基于区间分析的机器人绝对定位精度分析方法, 中国机械工程, 2016, Vol27(11):1467-1472
- 3.刘鹏, 赵韩, 黄康等, 基于势能法的微线段齿轮啮合刚度模型研究, 应用力学学报, 2015, Vol32(6):1069-1074
- 4.Zhen S, Huang K, Sun H Dynamic modeling and optimal robust approximate constraint-following control of constrained mechanical systems under uncertainty: A fuzzy approach[J] Journal of Intelligent & Fuzzy Systems 29 (2015) 777–789 DOI:10.3233/IFS-151545
- 5.Zhen S, Huang K, Zhao H, et al. Optimal Robust Control Design of Fuzzy Mechanical Systems International Journal of Engineering Science and Innovative Technology (IJSIT) Volume 3, Issue 5, September 2014
- 6.Zhen S, Huang K, Sun H, et al Optimal Robust Control for Rigid Serial Manipulators: A Fuzzy Approach, Asian Journal of Control,2015
- 7.Xiaoli Liu, Shengchao Zhen, Kang Huang, et al ,A systematic approach for designing analytical dynamics and servo control of constrained mechanical systems, IEEE/CAA Journal of Automtica Sinica, 2015, 02(04)
- 8.黄康, 张卫霞, 基于HyperMesh的电主轴系统动态性能建模与仿真, 系统仿真学报, 2013, Vol. 25 No. 6
- 9.黄康, 夏公川, 赵韩等, 重合度对齿轮传动啮合效率的影响研究, 合肥工业大学学报(自然科学版), 2015, Vol38 (12) : 1585 - 1590
- 10.黄康, 董宇, 刘鹏等, 基于ARAMIS系统的微线段齿轮承载接触能力研究, 机械传动, 2015, Vol39(5) : 11 - 14
- 11.赵韩, 黄康, 陈科, 机械系统设计(高等教育十一五国家级规划教材), 高等教育出版社, 2011.6

三、专利

已授权国家发明专利：

- 1.赵韩, 黄康等, 一种4AT齿轮传动系统, ZL201010533546.5
- 2.赵韩, 黄康等, 一种8AT齿轮传动系统, ZL201010547214.2
- 3.黄康, 王昭等, 具有快速动平衡校准结构的重型卡车传动轴, ZL201310055103.3
- 4.赵韩, 吴力伟, 黄康, 一种车用主动稳定杆的控制系统的控制方法, ZL201110154893.1
- 5.赵韩, 黄康等, 一种中小型直升机用主减速器, ZL201310080073.1
- 6.吴焱明, 凌飞, 黄康等, 分阶式变压力角渐开线齿轮的数控磨削加工方法, ZL201010202318.X
- 7.黄康, 罗时帅, 一种纯电动汽车专用自动变速器行星齿轮机构, ZL201010204567.2
- 8.黄康, 洪健等, 一种具有双手爪结构的抓取气动连杆手臂, ZL201410730621.5
- 9.赵韩, 黄青青, 黄康等, 一种自动套箱设备, ZL201410633076.8
- 10.黄康, 张航, 邵可, 用于5档横置自动变速器的齿轮传动机构, ZL201310672594.6
- 11.黄康, 周志红等, 一种直升机控制柜用机械式弹子锁, ZL201310650004.5
- 12.赵韩, 于蓉蓉, 黄康等, 一种用于LED电视机生产线安装与检测的运输装置, ZL201410480644.5
- 13.黄康, 吴力伟等, 汽车横向稳定杆形状检测用检测机床, ZL201210138401.4
- 14.赵韩, 黄康, 微线段齿轮, ZL200410065616.3

四、获奖

1. “机械产品多层次自动引导式协同设计仿真系统及应用”，2012年度安徽省科技进步一等奖（排名3）。
2. “机械设计类学生创新培养体系的研究与实践”，2012年度安徽省教学成果三等奖（排名1）。