



福州大学

机械工程及自动化学院

School of Mechanical Engineering and Automation

- 学院概况
- 党务行政
- 教学之窗
- 科学研究
- 学生工作
- 教工之家
- 人才培养
- 招生信息
- 校友天地

福州大学机械工程及自动化学院 ⊃ 学院概况 ⊃ 师资队伍 ⊃ 教师简介 ⊃ 机械设计系

郭晓宁*

2010-03-20 19:07 一 共5883次点击

姓 名 郭晓宁
性 别 女
出生年月 1975年3月
系 别 机械设计系
学 位 博士
职 称 副教授

联系方式：福州大学机械学院
通讯地址 中国福建省福州市福州地区大学新区学园路2号福州大学机械学院
Email: Gxn_yx@163.com
Tel 13969856619

主要学历及工作经历
2003年8月获西安理工大学机械设计及理论专业博士学位，
2003年9月-2005年12月在浙江大学CAD&CG国家重点实验室做博士后研究工作。
2005年12月至今在福州大学机械工程学院机械设计系从事教学与科研工作。

主要学术及社会兼职

研究领域（研究课题）
虚拟设计以及机构CAD

承担科研课题情况
承担的课题

- 1、隐形牙齿矫正器原型开发与研究 福建省教育厅
 - 2、连杆机构回路及其缺陷的自动识别研究 福州大学科技发展基金
- 参与的课题：
国家自然科学基金：

面向内容检索的三维实体模型相似评价研究(2005年1月——2007年12月)60403049
自顶向下的产品协同装配设计研究（2006年1月——2008年12月）
浙江省科技攻关计划重点科研项目：
基于三维几何资源重用的新产品开发平台及其开发应用研究（2005年1月——2006年12月）
基于特征识别的复杂模具CAX集成平台及其应用研究

出版著作和论文

- 郭晓宁, 邹炎火, 窦宁. 基于瞬心的六杆机构死点位置研究, 中国机械工程, 2009.7
郭晓宁, 邹炎火, 窦宁. STEPHENSON-III六杆机构死点位置的研究 机械设计, 2009.11
郭晓宁 基于ADAMS的液压挖掘机机械系统参数化模型, 中国工程机械学报, 2008, Vol.6, No.4
窦宁, 郭晓宁, 何炳蔚. 隐形矫正器作用下牙颌组织的生物力学实验分析, 《医用生物力学》。2008, vol.23,第6期:454-458
窦宁, 郭晓宁, 何炳蔚. 牙颌组织三维数字化模型的建立,《中国体视学与图像分析》。2008, vol.23,第4期
郭晓宁, 褚金奎. 具有四个封闭形的空间单环连杆机构回路及其缺陷识别 机械科学与技术, 2007, vol.26,第4期:454-458
郭晓宁, 面向虚拟环境的CAD装配模型向运动模型的转换, 机械科学与技术, 已录用
郭晓宁, 刘军营. 带有移动副的平面单输入-双杆组连杆机构回路自动识别, 山东理工大学, Vol.20 No.6, 2006: 4-7
Mobility of Stephenson six-bar chains-Part I: Circuit and circuit defect. DETC2004/MECH - 57354, Proceedings of

相关文章

- 刘开昌△
- 林谢昭*
- 陈绍春*
- 陈乐生
- 曹可
- 高诚辉*
- 郭晓宁*
- 陈亮*
- 林雪慧*
- 潘伶△

DETC' 04 ASME 2004 Design Engineering Technical Conferences and Computers and Information in Engineering Conference, Salt Lake City, Utah, September 28-October 2, 2004(EI检索)

Mobility of Stephenson Six-bar Chains——Part II: the Motion Order. DETC2004/MECH – 57354, Proceedings of DETC' 04 ASME 2004 Design Engineering Technical Conferences and Computers and Information in Engineering Conference, Salt Lake City, Utah, September 28-October 2, 2004(EI检索)

郭晓宁。机械装配模型中齿轮副的自动识别,《中国工程机械学报》, Vol.4 No.4, 2006: 461-464

褚金奎, 郭晓宁。Stephenson六杆机构可动性研究《机械工程学报》2004.11(EI检索) Vol.40, No.11, 2004: 26-34

郭晓宁, 褚金奎。Stephenson II型六杆机构曲柄存在条件及判断方法《农业机械学报》2004.3(EI检索)。Vol.35 No.3, 2004: 120-123

郭晓宁, 褚金奎。Stephenson六杆链回路及其缺陷的自动识别《计算机辅助设计与图形学学报》2005.7(EI检索)。Vol.17 No.7, 2005: 1581-1587

郭晓宁, 褚金奎。耦合度为1的Stephenson六杆机构曲柄问题的研究《机械科学与技术》。Vol.23 No.3, 2004: 325-328

郭晓宁, 褚金奎, 杨轩。基于SolidWorks的空间连杆机构实体运动分析的开发《机械科学与技术》 Vol.22 No.4, 2003: 619-621

郭晓宁, 褚金奎, 杨轩。空间第一类机构回路和分支的自动识别《机械设计与研究》2002.6 (EI检索) Vol.18 No.6, 2002: 16-28

郭晓宁, 褚金奎, 杨先海。空间第一组机构连杆转角和回路的关系研究《机械设计》2002, Vol.18 No.6, 2002: 31-34

郭晓宁, 褚金奎。基于运动分析与力分析的可逆性进行机构的力分析《机械设计》2002.11

郭晓宁, 褚金奎, 杨先海。基于SolidWorks的平面连杆机构实体运动分析《西安理工大学学报》Vol.17 No.4, 2001: 392-395

郭晓宁, 褚金奎, 杜海涛。平面连杆机构型转化法分析的可视化仿真《机械科学与技术》2001.3 (EI检索) Vol.20 No.3, 2001: 378-382

获奖情况

指导硕、博士生研究方向

目前共指导硕士生5人, 其中毕业1人, 四人在读; 指导工程硕士4人。