

基本信息

姓名: 杨洋

职务:

职称: 教授

出生年份: 1962

联系电话: 010-82338386

邮箱地址: yang_mech@buaa.edu.cn

通信地址: 北京市海淀区学院路37号, 北京航空航天大学

所属系所: 机械设计及自动化

研究方向: 机构学, 机器人学, 显微外科机器人技术。精密机械传动与控制, 自动化机械设计与控制。



个人简介

教育经历:

1980-1984年西北轻工业学院机械工程系轻工机械专业学习, 获学士学位。

1987-1990年西北轻工业学院机械工程系轻工机械专业学习, 获硕士学位。

1992年陕西省工业干部管理学院外语进修半年。

1993-1996 北京航空航天大学机电工程系机械学专业攻读博士学位, 获博士学位。

1997年吉林省东北师范大学留日预备学校进修日语, 取得日语3级水平。

1997-2002 受国家教委的派遣在日本东京大学工学部博士后研究。

工作经历:

1984年-2002年西北轻工业学院机械工程系机械学教研室副教授, 教研室主任、。

2002年-至今北京航空航天大学机械设计与自动化系教授、博士生导师, 北航机械基础教学实验中心主任。主讲《机械设计》, 《机械设计课程设计》等课程, 负责机械基础教学实验工作。编写教材一部。

研究经历: 自工作以来, 主持国家自然科学基金项目、陕西省自然科学基金、教育部回国留学基金等课题。参加过科学研究及技术开发项目, 主要如下:

1. 凸轮机构CAD/CAM, 轻工部科技项目, 1984-1986年, 负责人。
2. 高速工业缝纫机高速动平衡研究, 轻工部科技攻关项目, 主要参加人, 1986-1988年。
3. 工业缝纫机机构的弹性动力学研究, 轻工业部科技攻关项目, 负责人, 1989-1992年, 。
4. 多指灵巧手高效规划算法, 国家自然科学基金, 主要参加人, 1994-1996年。
5. 三指灵巧手, 国家863课题, 1993-1995年, 主要参加人。
6. 柔性冗余度机器人动力学与控制, 1994-1996, 主要参加人。
6. 机器人柔顺操作与规划, 博士后研究课题, 日本东京大学, 1997-1999, 负责人。
7. 灵巧手考虑滑动接触的运动规划, 陕西省自然科学基金, 2000-2002年, 负责人, 项目总体设计及规划。
8. 灵巧手灵巧算法和最优抓持规划, 教育部回国留学基金, 2002年, 独立负责完成。
9. 角膜移植显微外科机器人系统, 国家863高技术项目, 2003-2005, 主要参加人。
10. 高精度飞行模拟转台研制, 总装预研课题, 负责人, 2004-2006, 负责人, 总体设计与规划。。
11. 水陆两栖机器人创新设计, 教育部985学科建设项目, 2004-2006, 负责人, 总体设计与规划。
12. 空间目标跟踪模拟系统关键设备研究, 航天863课题, 2007-2008, 负责人, 总体设计规划。
13. 角膜移植自动缝合机构的创新设计, 国家自然科学基金项目(50675008), 2007-2009。负责人, 总体设计规划。
14. 中国科技馆《太空舱操纵机械臂》项目开发, 中国科技馆项目, 2008-2009, 负责人, 总体设计规划。

获奖及成果:

曾获部级科技进步二等奖和三等奖各一项。

国内外核心期刊《机械工程学报》等发表论文50多篇, EI收录10多篇。

出版《机器人控制理论基础》一部, 高教出版社出版教材一部(主编)。

科学出版社出版《机器人手册》等译著5部。

获发明专利3部, 实用新型专利4部。

社会兼职:

财政部、教育部中央与地方共建高校实验室评估、绩效考评专家;

教育部、财政部“985”工程评估专家;