



中国科学院自动化研究所

Institute of Automation, Chinese Academy of Sciences

网站地图 () | 联系我们 () | English (<http://english.ia.cas.cn/>) | 电子所务 ([href="http://eadmin.ia.ac.cn/"](http://eadmin.ia.ac.cn/)) | 中国科学院 (<http://www.cas.cn/>) | 官方微信

请输入关键字 搜索

研究队伍

院士风采 (<http://www.ia.cas.cn/rcjy/ysfc/>)

杰出青年基金获得者 (<http://www.ia.cas.cn/rcjy/jcqn/>)

研究员(正高级工程师) (<http://www.ia.cas.cn/rcjy/zgjgwry/>)

副研究员(高级工程师) (<http://www.ia.cas.cn/rcjy/fgjgwry/>)

博士后之家 (<http://www.ia.cas.cn/rcjy/666/>)

当前位置：首页 (<http://www.ia.cas.cn/>)>研究队伍 (<http://www.ia.cas.cn/rcjy/>)

科研人员

姓名

边桂彬

性别

男

职称

研究员



电子邮件

guibin.bian@ia.ac.cn

个人介绍

基本信息

边桂彬，博士，中国科学院自动化研究所复杂系统管理与控制国家重点实验室研究员，中国科学院大学硕士生导师，国家重点研发计划首席科学家，中国科学院青年创新促进会会员，英国皇家学会“牛顿基金”获得者，IEEE神经机器人系统技术委员会委员，中国公共服务机器人标准化工作组专家委委员。研究方向为医疗机器人、智能控制与人机交互技术。2011年毕业于北京理工大学，获博士学位。2011年6月至中国科学院自动化研究所工作。主持项目包括国家重点研发计划智能机器人专项项目、国家自然科学基金委联合基金重点项目、国际合作交流项目、青年项目，北京市自然科学基金面上项目、江苏省“双创计划”人才项目等。参与科技部“863”计划、国家自然科学基金等多项项目。研制开发了一系列机器人平台包括血管介入手术机器人、肝肿瘤穿刺机器人、双臂机器人、多自由度力交互装置、下肢康复机器人等。目前，已发表SCI/EI论文50余篇，获授权国内外发明专利20余项。担任IEEE TRO、T-Mech等杂志的审稿人。

最近发表论文

- 1.X. Zhou, G.-B. Bian, X. Xie, Z. Hou. "Analysis of Interventionalists' Natural Behaviors for Recognizing Motion Patterns of Endovascular Tools during Percutaneous Coronary Interventions", IEEE Transactions on Biomedical Circuits and Systems, 2019. (Accepted)
- 2.X. Zhou, G.-B. Bian, X. Xie, Z. Hou. "An interventionalist-behavior-based data fusion framework for guidewire tracking in percutaneous coronary intervention," IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics: Systems, 2018. (Early Access)
- 3.C. Cui, G.-B. Bian, Z. Hou, J. Zhao, G. Su, H. Zhou, L. Peng, W. Wang. "Simultaneous recognition and assessment of post-stroke hemiparetic gait by fusing kinematic, kinetic and electrophysiological data," IEEE Transactions on Neural Systems and Rehabilitation Engineering, vol. 26, no. 4, pp. 856-864, 2018.
- 4.C. Cui, G.-B. Bian, Z.-G. Hou, J. Zhao, H. Zhou. "A Multimodal Framework Based on Integration of Cortical and Muscular Activities for Decoding Human Intentions," IEEE Transactions on Biomedical Circuits and Systems, vol. 11, no. 4, pp. 889-899, Jul. 2017.
- 5.Z. Feng, G.-B. Bian, X.-L. Xie, Z. Hou, J. Hao. "Design and evaluation of a bio-inspired robotic hand for percutaneous coronary intervention," IEEE International Conference on Robotics and Automation, Seattle USA, pp. 356-361, May 2015.

获授权国内外发明专利

- 1.G.-B. Bian, Z.-G. Hou, X.-L. Xie, L. Cheng, M. Tan, Z.-Q. Feng, X.-H. Zhou. Catheter or guide wire manipulating device for vascular intervention, US9731096B2, 2017.
- 2.边桂彬，侯增广，谢晓亮，程龙，李鹏峰，谭民，杨帆，米韶华，奉振球，魏鹏.一种用于血管介入手术的导管或导丝操纵装置, ZL201310058143.3, 2014.
- 3.边桂彬，侯增广，谢晓亮，程龙，李鹏峰，谭民，杨帆，米韶华，奉振球，魏鹏.一种基于两点夹持的血管介入手术导管或导丝操纵装置, ZL201310058140.X, 2014.
- 4.边桂彬，侯增广，谢晓亮，奉振球，程龙，王卫群，谭民.血管介入手术送丝装置的导丝支撑和夹持装置, ZL201410443029.7, 2014.
- 5.侯增广，边桂彬，谢晓亮，程龙，李鹏峰，谭民，杨帆，米韶华，奉振球，魏鹏.一种基于带夹持的血管介入手术导管或导丝操纵装置, ZL201310058042.6, 2014.

在研课题

- 1.国家重点研发计划“智能机器人”专项项目，眼科显微手术机器人系统研制与临床试验，1940万元，项目负责人：边桂彬，2017.12-2020.11.
- 2.国家自然科学基金联合基金重点项目，眼科微创手术机器人的精确感知与精准操控问题研究，353.4万，项目负责人：边桂彬，2018.01-2021.12.
- 3.中国科学院青年创新促进会人才项目，80万，项目负责人：边桂彬，2018.01-2021.12.
- 4.国家自然科学基金国际合作与交流项目，基于专家医生操作技能的血管介入机器人的自适应学习控制，10万元+1.2万英镑，项目负责人：边桂彬，2016.04-2018.03.



1996 - 2016 中国科学院 版权所有

备案序号：京ICP备5002853号 京公网安备110108003079号

地址：北京市海淀区中关村东路95号 邮编：100190 Email：casia@ia.ac.cn (mailto:casia@ia.ac.cn)

