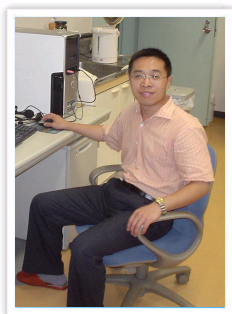




当前位置: 系所设置及师资 > 机械电子工程系 > 师资队伍

[吉大首页](#)[学院首页](#)[校内办公](#)[学院快讯](#)[学院通知](#)[学生天地](#)[教学日历](#)[通讯名录](#)[学院概况](#)[科学研究](#)[党建工作](#)[人才培养](#)[学生工作](#)[招生信息](#)[学生就业](#)

姓名: 倪涛
 性别: 男
 籍贯: 山东省东营市
 出生年月: 1978-10-04
 党派: 中国共产党
 学历: 博士
 毕业学校: 吉林大学
 所在系室: 机械电子工程系
 职称: 副教授
 定职时间: 2008-09-01
 现任职务: 吉林省工程装备重点实验室副主任, 机电系副主任
 社会兼职:
 电子邮箱: ni tao@jlu.edu.cn
 联系电话: 15043069965
 研究方向: 虚拟现实, 图像处理, 机器人视觉技术

本信息更新时间为2011-03-08 17:05:49

主讲课程、教学情况:
可编程控制器原理及应用

个人经历(进修、留学):

2006年6月于吉林大学机械电子工程专业获得博士学位, 毕业后, 接受日本岐阜大学虚拟现实与多媒体系统实验室(Virtual System Lab)主任山田教授的聘请, 以非常勤讲师、中核研究员的身份赴日本从事为期两年的博士后研究。2008年7月, 博士后出站, 以青年学术骨干的身份, 通过优秀人才引进的方式留吉林大学任教。同年晋升副教授, 并被遴选为硕士研究生导师, 主要从事机器人力反馈双向伺服控制、立体视觉技术、虚拟现实等领域的研究。

荣誉称号、学术兼职、科研获奖:

发表论文10余篇, 其中7篇进入EI检索, 获吉林省科技进步一等奖1项。

科研项目情况:

正在承担: 吉林省青年科研基金项目1项, 吉林大学基本科研业务费项目1项, 863国家重点项目子项目1项, 军工项目子项目1项。

发表论文、著作情况:

(1) 倪涛, 赵丁选, 张红彦. 电液手控器型遥操作机器人力反馈控制策略. 农业机械学报, 2010, 41(12): 190-194. (EI: 20110313600499) (2) Tao Ni, Hironao Yamada, Hongyan Zhang. Image based real-time 3D reconstruction for teleoperation system. IEEE International Conference on Computer, Mechatronics, Control and Electronic Engineering, 2010: 265-268. (EI: 20105013486495) (3) Hironao Yamada, Ni Tao, Zhao DingXuan. Construction tele-robot system with virtual reality. IEEE International Conference on Robotics, Automation, and Mechatronics, 2008: 36-40. (EI: 20090111832440) (4) 倪涛, 赵丁选, 倪水, 曾春平. 基于虚拟现实的遥操作工程机器人图形仿真. 农业机械学报, 2005, 36(5): 80-82. (EI: 2005249161115) (5) 倪涛, 赵丁选, 黄吉东, 曾春平, 丁德胜. 图形机械手碰撞检测简化算法. 吉林大学学报(工学版), 2004, 34(1): 300-304. (6) Tao Ni, Dingxuan Zhao, Hongyan Zhang. Realistic vehicle driving simulator with dynamic terrain deformation. IEEE International Conference on Mechatronics and Automation, 2009: 4795-4800. (EI: 20100912743307) (7) Tao Ni, Dingxuan Zhao, Shui Ni. Visual system design for excavator simulator with deformable terrain. IEEE International Conference on Mechatronics and Automation, 2009: 724-728. (EI: 20100912742991) (8) Ni Tao, Hironao Yamada, Zhao DingXuan, Ni Shui. A low-cost solution for excavator simulation with realistic visual effect. IEEE International Conference on Robotics, Automation, and Mechatronics, 2008: 889-894. (EI: 20090111832579)

其他:

[院长信箱](#)[书记信箱](#)[学生工作信箱](#)