

基本信息

姓名: 张玉茹

职务:

职称: 教授

出生年份: 1959

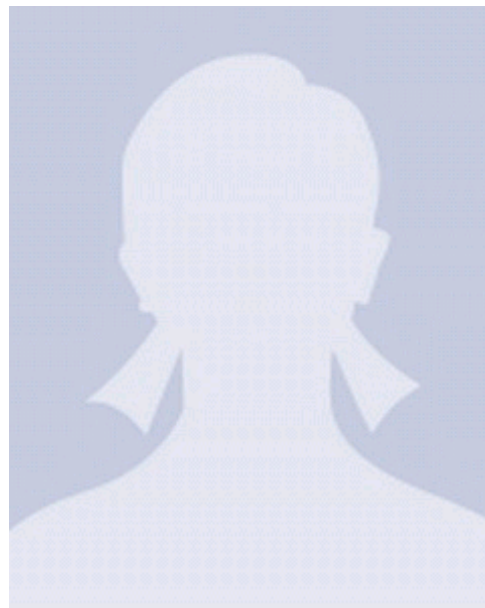
联系电话: 82338023

邮箱地址: yuru@buaa.edu.cn

通信地址: 北京航空航天大学机械学院

所属系所: 机器人研究所

研究方向: 01 触觉人机交互技术 02 机器视觉测量技术 03 数字化产品设计技术



个人简介

学历

1982 大连理工大学机械工程系, 学士
1984 北京航空航天大学机电工程系, 硕士
1987 北京航空航天大学机电工程系, 博士

工作经历

1987.10-1990.4 北京航空航天大学, 讲师
1990.5-1997.6 北京航空航天大学, 副教授
1997.7-1998 北京航空航天大学, 教授, 博导, 机器人所副所长 (-2001)
2003.12 -今 北京航空航天大学机械工程与自动化学院副院长
1994.7-1996.8 加拿大Simon Fraser 大学Postdoctoral Fellow, Research Associate
1999.1-1999.3 香港城市大学Research Fellow

主要研究领域

触觉人机交互技术、数字化产品设计技术、医用机器人、机器人灵巧操作、机器视觉测量技术

学术活动与兼职

IEEE会员, ASME会员, 中国机械工程学会高级会员
中国机械工程学会机械传动分会委员 (1992-95, 2001-)
中国机械工程学会机构学专业委员会委员 (2000-)
中国自动化学会《机器人》编委会委员 (2004-)
教育部留学回国人员科研启动基金评审专家
教育部机械基础教指委委员 (2006-2010)
校教学指导委员会委员 (2003-2006)
IMG (Intelligent Manipulation and Grasping) 国际会议程序委员会委员 (Italy, July 2004)
IEEE IROS (Intelligent Robots and Systems) 国际会议程序委员会委员 (Canada, August 2005)
IEEE IROS (Intelligent Robots and Systems) 国际会议程序委员会委员 (Beijing, October 2006)

教学活动

《机械设计课程设计》, 本科生课 (2005-)
《机械原理》, 本科生公共课 (1988-97)
《虚拟样机技术: ADAMS基础与应用》 (2003-), 校选修课
《产品设计与虚拟样机》, 博士生课 (1999-)
《机器人运动学与动力学》硕士生课 (1997)
《高等机械原理》, 硕士生课 (1989-93)
《空间机构分析与综合》硕士生课 (1988)
《连杆机构原理》, 硕士生课 (1991-92)

主要科研项目

1. “K10S工业机器人性能的理论研究与实验分析”, 国家科技部重点攻关
2. “基于6维力传感器的灵巧手控制和操作规划”, 国家自然科学基金
3. “人手运动识别与机器人灵巧手抓持规划”, 教育部博士点基金
4. “仿人手高级机构及其控制系统”, “863”计划

5. “机器人辅助微创手术系统研究”，“863”计划
6. “面向口腔临床操作模拟训练系统的触觉再现技术研究”，国家自然科学基金
7. 《机器人灵巧手：设计、规划与控制》，国家自然科学基金专著出版基金
8. “力觉交互装置研究”，教育部跨世纪优秀人才基金
9. “牙科手术模拟触觉交互系统稳定性研究”，国家自然科学基金

近五年代表性论文

1. D. Wang, Y. Zhang et al. , Cutting on Triangle Mesh Local Model based haptic display for dental preparation surgery simulation, IEEE Transaction on Visualization and Computer Graphics, No.6, 2005, p671-683 , SCI收录
2. LI Jiting, ZHANG Yuru, Guo Weidong, ZHANG Ixia, FORCE OPTIMIZATION OF GRASPING BY ROBOTIC HANDS, Chinese Journal of Mechanical Engineering, Vol. 16, No. 2, 2003:128-131. (EI收录)
3. Guanyang Liu, Yuru Zhang, D. Wang, J. Hao, P. Lu, Y. Wang Cutting Force Model in Dental Training System IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems, 2005, EI、ISTP收录
4. Junchuan Liu, Yuru Zhang, Tianmiao Wang, Hongguang Xing, Zengmin Tian, “NeuroMaster: A Robot System for Neurosurgery” , IEEE International Conference on Robotics and Automation, New Orleans, USA, April 26, 2004 ISTP收录
5. Jie Liu, Yuru Zhang, Dataglove Based Grasp Planning for Multi-fingered Robot Hand, Proceedings of the 11th World Congress in Mechanism and Machine Science, April 1-4, 2004, Tianjin, China, China Machinery Press, edited by Tian Huang ISTP收录
6. D. X. Wang, Y. Zhang, Y. Wang, P. Lu, Y. Wang, Development of dental training system with haptic display, 2003 IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication, RO-MAN 2003 (ISTP收录)
7. S. H. Zhang, D. X. Wang, Y. R. Zhang, etc. “ The human-machine interface implementation for the robot assisted endoscopic surgery system,” Proc. Of the 2002 IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication, Berlin, Germany, Sept. 25-27, 2002, 442-447 (ISTP收录)
8. Yuru Zhang and W. A. Gruver, Jiting Li and Qixian Zhang, "Classification of Grasps," IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics, Part B, Vol. 31, No. 3, 2001, 436-444 (SCI、EI收录)
9. Jiting Li, Yuru Zhang and Qixian Zhang, “Calculation of Contact Forces in Grasping by Space Decomposition,” Chinese Journal of Aeronautics, V14, No. 2, 2001, pp.112-117 (EI收录)
10. Y. Zhang, Z. Han, H. Zhang, X. Shang, T. Wang, W. Guo, “Design and Control of the BUAA Four-Fingered Hand, ” Proc. of IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, 2001(ISTP收录)
11. Jianfeng Li, Yuru Zhang, Qixian Zhang, “Kinematic Algorithm of Multi-fingered Manipulation with Rolling Contact,” Proc. of IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, 2000, 338-343(ISTP收录)

成就摘要

发表论文100余篇，SCI、EI、ISTP累计收录55篇次，获国家专利2项、软件著作权登记1项。科研成果获省部级二等奖2次、三等奖1次，教育部“跨世纪优秀人才”，航空工业总公司“做出突出贡献的中国博士学位获得者”，北京市高校青年学科带头人，北京市优秀青年骨干教师。