



学院首页

院情概览

本科教学

您的位置： 首页 > 李艳文 个人信息

师资力量

- 人才建设
- 博士生导师
- 教授名录
- 全院教师



教师姓名: 李艳文	所在部门: 机械电子工程系
性 别: 女	现有职称: 教授
出生年月: 1966-09-19	导师身份: 硕士生导师
民 族: 汉	学 位: 博士
政治面貌: 党员	联系电话: 13703350152
学 历: 研究生	电子信箱: ywl@ysu.edu.cn
毕业院校: 燕山大学	
现任职务:	
通讯地址: 秦皇岛燕山大学机械学院机械电子工程系 066004	

基本教学信息

本科教学信息

- 1 机器人技术基础 必修 机械电子工程专业本科生 专业主干课 32学时 2学分
- 2 微型计算机原理及应用 必修 机械电子工程专业本科生 河北省精品课 40学时 2.5学分

教学项目及获奖

视觉引导的球形果采摘机电系统开发, 2011-2012

研究生教学信息

学科及研究方向

1. [硕士]机械电子工程(080202), 研究方向: 机器人技术及应用研究

硕士教学信息

- 1 并联机器人机构学理论 必修 机械电子工程专业研究生 32学时 2学分
- 2 螺旋理论及应用 必修 机械电子工程专业研究生 24学时 1.5学分

科研信息

在研项目信息

- 1 2009-2011 国家自然科学基金项目 项目编号: 50875227
- 2 2009-2010 河北省教育厅资助项目 并联机器人奇异基础理论研究

完成项目信息

- 1 “九五”国家重点科技项目(攻关)计划子专题 1998年通过国家机械工业局的验收, 排名第4位; 项目编号: 95-528-03-02-01
- 2 “九五”国家重点科技项目(攻关)计划子专题 1998年通过国家机械工业局的验收, 排名第2位; 项目编号: 95-528-01-02-01
- 3 河北省自然科学基金项目“少自由度并联机器人的性能指标分析”2006年通过河北省科委的鉴定, 排名第2位; (项目编号: 50331, 省级登记号: 20061336)
- 4 燕山大学博士基金项目, 2005-2009

学术论文信息

- 1 李艳文, 黄真. Study of regularity of general-linear-complex singularity of 3/6-Stewart mechanism. 机械工程学报(英文版), 2003, 16(3) (EI检索)
- 2 李艳文, 黄真. Method used in singularity research based on kinematics and its example in application. 机械工程学报(英文版), 2004, 17(2) (EI检索)
- 3 Yanwen Li, Zhen Huang, Long Hui Chen. Singularity Loci Analysis of 3/6-Stewart Manipulator by Singularity-Equivalent Mechanism. Proceedings - IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2003(2), 1881-1886 (EI检索)
- 4 黄真, 李艳文, 郭希娟. 运动物体上三点速度关系及其应用, 中国机械工程, 2003, 14(15), 1319-1322
- 5 Zhen Huang, Long Hui Chen, Yan Wen Li. The Singularity Principle and Property of Stewart Parallel Manipulator, Journal of Robotic Systems, April, 2003, 20(4), 163-176 (SCI, EI均检索)
- 6 黄真, 李艳文. 空间运动构件姿态的欧拉角表示, 燕山大学学报 2002, 26(1), 189-192
- 7 刘静芳, 黄真, 李艳文. Mobility of the myard 5R linkage involved in "Gogu problem", 机械工程学报(英文版) 2009, 22(3), 325-330 (EI检索)
- 8 李艳文, 黄真, 王鲁敏, 赵铁石. Kinematics analysis of novel 4-DOF parallel manipulator. 机械工程学报, 2008, 44(10), 71+76. (EI检索)
- 9 Yanwen Li, Zhen Huang, Lumin Wang. The singularity analysis of 3-rps parallel manipulator, ASME 2006 International Design Engineering Technical Conferences, Philadelphia, Pennsylvania, USA., 2006, 9, 10-13(EI检索)
- 10 贾春玉, 李艳文. 基于模糊神经网络进行磨削加工尺寸精度智能控制的研究, 燕山大学学报, 2001, 25(1), 80-83
- 11 周庆田, 李艳文. 万能型钢轧机轧制规程优化设计, 燕山大学学报, 2002, 26(1), 13-18
- 12 Zhang Wenzhi, Zhou Qingtian, Li Yanwen. Hot rolling technique and profile design of tooth-shape rolls: Part 1. Development and research on H-beams with wholly corrugated webs, Journal of Materials Processing Technology, 2000, 4(101), 110-114 (EI检索)
- 13 Yanwen Li, Zhang Wenzhi, Zhou Qingtian. Buckling strength analysis of the web of a WCW H-beam: Part 2.: Development and research on H-beams with wholly corrugated webs (WCW), Journal of Materials Processing Technology, 2000, 4(101), 115-118 (EI检索)
- 14 Zhang Wenzhi, Yanwen Li, Zhou Qingtian. Optimization of the structure of an H-beam with either a flat or a corrugated web: Part 3. Development and research on H-beams with wholly corrugated webs, Journal of Materials Processing Technology, 2000, 4(101), 119-123 (EI检索)
- 15 曹毅, 黄真, 李艳文. 3/6-SPS型Stewart并联机构奇异轨迹的性质识别, 中国机械工程, 2006, 17(4), 391-396
- 16 王鲁敏, 李艳文. 教学型5R串联机器人设计及自动控制, 机械, 2005, 32(8), 8-11
- 17 王鲁敏, 李艳文. 基于Matlab的教学型机器人空间运动轨迹仿真, 机械与电子, 2005, 9, 55-57
- 18 曹毅, 黄真, 李艳文. Gough-Stewart并联机构奇异轨迹的性质识别, 中国机械工程, 2005, 16(10), 901-905
- 19 Huang, Z.; Cao, Y.; Li, Y.W.; Chen, L.H. Structure and property of the singularity loci of the 3/6-Stewart-Gough platform for general orientations, Source: Robotica, v 24, n 1, January, 2006, p 75-84 (EI检索)
- 20 . A novel parallel mechanism with 3-RRUR legs
Li Yanwen, Zhang Yueyue, Wang Lumin, Huang Zhen. A novel parallel mechanism with 3-RRUR legs. ASME International Mecha