



首页 学院概况 师资队伍 机构设置 本科生教育 研究生教育 科学研究 合作交流 学生工作 继续教育

## 师资队伍

教师系列

实验系列

管理系列

博士后



## 联系方式

022-87401979



全部 机械工程学科 力学学科

姓名(中文/汉语拼音)	杨志永
职称	教授、博导
职务	学院党委副书记
专业	机械设计制造及其自动化
所在系、所	机械工程系
通讯地址	天津大学机械工程学院,300072
电子信箱	<a href="mailto:meyang@tju.edu.cn">meyang@tju.edu.cn</a>
办公室电话	+86(0)22 27409921
传真	+86 22 27409921



## 主要学历:

1992.09-1996.06 天津大学机械系本科, 获学士学位, 硕博连读。  
1996.09-1999.03 天津大学机械工程学院, 获硕士学位  
1999.03-2000.12 天津大学机械工程学院, 获博士学位

## 主要学术经历:

1999.08-1999.12 香港科技大学初级访问学者  
2001.11-2001.12 香港科技大学访问学者  
2000.12-2002.08 天津大学精仪学院, 读博士后  
2002.09-2010.06 天津大学机械工程学院, 副教授  
2005.07-2006.07 University of Manchester, UK 博士后  
2008.09-2010.03 中组部第九批博士服务团成员, 甘肃星火机床有限公司副总经理  
2009.09-2009.11 英国WB(Wickman Bennett)公司技术研发  
2010.06至今 天津大学机械工程学院教授

## 主要研究方向:

微创手术机器人, 过程控制

## 主要讲授课程:

工程测试理论与方法, 研究生, 学位课  
实验技能, 研究生, 必修课  
Advanced Manufacturing Technology, 本科生, 选修课

## 主要学术兼职:

机械工程学会高级会员  
机械工程师学会专家委员会高级专家  
天津宝成集团企业顾问

### 主要学术成就、奖励及荣誉:

教育部新世纪人才, 2010

基于压力传感器的液气余压利用储能装置, 全国大学生竞赛二等奖, 2010 (指导教师)

Danfoss 名师奖, 2007

Danfoss 名师奖, 2006

铣削过程动力学建模、物理仿真与控制理论, 天津市自然科学三等奖, 2005

天津大学十佳(教工)青年提名奖, 2005

天津大学本科毕业校级优秀指导教师, 2003

喷漆漏轮转子修复关键技术, 教育部科技进步二等奖, 2002

### 主要科研项目及角色:

核磁共振导向的近距离粒子植入手术系统, 国家自然科学基金, 负责人, 2012

核生化试验防护系统, 军工, 负责人, 2012

回转变压器数字化设计及性能分析, 负责人, 2011

航空精密加工数控车床研发, 重大专项, 负责人, 2010

高速轻型机器人动态性能测试及振动抑制技术研究, 教育部重点实验室, 负责人, 2009

连续发射短程体在流场中分布的数值模拟, 军工, 负责人, 2009

舰艇XXX型号气泡剂性能检测平台开发, 军工, 负责人, 2009

顶驱液压系统技术支持, 横向, 负责人, 2009

高速并联机械手快速数字化设计, 天津市科委, 负责人, 2008

全自动压片机, 军工, 负责人, 2008

防爆型自动成型系统, 军工, 负责人, 2008

三洋洗衣机及其家电产品技术服务, 横向, 负责人, 2007

小鸭洗衣机关键零部件优化设计及测试技术, 横向, 负责人, 2007

### 代表性论著:

1 Yang Zhiyong, Sun Minglu, Li Weiqian, Liang Wenyong, Modified Elman network for thermal deformation compensation modeling in machine tools, International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 2011,54:669-676.(SCI/EI: Impact factor:1.128, Rate cited:3)

2 Yang zhiyong, Feng Wenhao, Digital platform based multi domain virtual prototype simulation on a high speed parallel manipulator, Robotica, 2012,

3 Yang zhiyong, Wu Jiang\*, Mei Jiangping, Motor-mechanism dynamic model based neural network optimized computed torque control of a high speed parallel manipulator, Mechantronics, 2007,17(7):381-390.(SCI:206DC,EI: 20073110712045, Impact factor:1.434, Rate cited:9)

4 Yang Zhiyong\*, Huang Tian, Parameter identification and tuning of the servo system of a 3-HSS parallel kinematic machine, International Journal of Advanced Manufacturing Technology, 2006,5-6:621-628..(SCI:107EO,EI: 20064710262148, Impact factor:1.128, Rate cited:2)

5 Li Haihong, Yang Zhiyong\*, Huang Tian, Dynamics and elasto-dynamics optimization of a 2-DOF planar parallel pick-and-place robot with flexible links, Structural and multidisciplinary Optimization, 2009, 38(2):195-204.(SCI: 411XH ,EI: 20091011945279 , Impact factor:1.516)

6 Yang Zhiyong\*, Wu Jiang, Mei Jiangping, Huang Tian, Mechatronic Model Based Computed Torque Control of a Parallel Manipulator, International Journal of Advanced Robotic System, 2008,5(1):123-128. (SCI:415IZ ,EI: 20081211152315 , Rate of cited:2)

7 Yang Zhiyong\*, Huang Tian, Variable structure control of high-speed parallel manipulator considering the mechatronics

coupling model, International Journal of Advanced Manufacturing Technology, 2007,9-10:1037-1051.(SCI:214JG ,EI: 20074010845965,Impact factor:1.128, Rate cited:1)

8 Yang Zhiyong\*, Gao Yongsheng, Huang Tian, Zhang Dawei. Measurement and analysis of the dynamic characteristics of a high speed painting automizor, Key Engineering Materials, 2005, 295-296: 637-642.(SCI:BCW90,EI: 20072310635146, Impact factor: 0.278)

9 Yang Zhiyong\*, Gao Yongsheng, Zhang Dawei, Huang Tian, A self-tuning based fuzzy-PID approach for grinding process control, Key Engineering Materials, 2003, 238-296:375-380.(SCI:BX43J: EI:2003117396443, Impact factor:0.278,Rate cited:1)

10 杨志永\*, 黄田, 梅江平, 基于全域优化的高速并联机械手控制器参数整定, 机械工程学报, 2006,42(9):123-129 (EI: 20064710258046, Rate cited:4)

11 杨志永\*, 黄田, 倪雁冰, 并联机构主模块私服系统参数辨识与整定, 机械工程学报, 2006,42(4):1-7 (EI:2006249938173)

12 杨志永\*, 黄田, 倪雁冰, 3-HSS并联机床动力学建模及鲁棒轨迹跟踪控制, 机械工程学报, 2004,40(11):75-81(EI: 2005028785989, Rate cited:13)