



副教授  
教授  
副教授  
讲师



[首页](#) [师资队伍](#) [副教授](#)

[返回](#)

### ○ 李成刚

(作者: 来源: 机电学院 访问量: 734 发表时间: 2018-03-01)



姓名: 李成刚      性别: 男      职务: 无  
 职称: 副教授      博导/硕导: 硕导      办公室: 17-411  
 研究领域: 机电装备与自动化, 工业机器人技术, 传感器技术  
 电话:      Email: lichenggang@nuaa.edu.cn

#### 个人简历 (学历、学术经历及社会兼职):

李成刚, 机械电子工程专业, 工学博士, 副教授。2004年毕业于北京理工大学机械电子工程专业, 获工学博士学位。同年进入南京航空航天大学机电学院任教。2009.12-2010.04作为访问学者, 在美国马里兰大学访学研究。2014.03-2015.03作为访问学者, 在美国宾夕法尼亚州立大学进行访学研究。开设本科、研究生课程3门。主要从事机电控制与装备、工业机器人、并联机器人、加速度传感器、医用触觉传感器、生物穿刺等相关技术的教学与科研工作。先后主持国家、省部级项目和企业合作项目多项。指导本科生、研究生创新项目10余项。发表中英文论文40余篇, 授权发明专利15项(第一负责人9项)。《浙江大学学报》、《振动与冲击》、《华中科技大学学报》、《南京航空航天大学学报》(英文版)审稿人。国家自然科学基金青年与面上项目通讯评审专家。航空会员。

#### 发表学术论文, 出版专著情况:

1. 李成刚, 陈晶, 尤晶晶, 王艳, 颜灯灯, 并联式六维加速度传感器故障诊断与修复 振动与冲击 36, 215-221 (2017).
2. 谢志红, 李成刚, 林家庆, 崔文, 陈晶, 六维加速度传感器动力学方程的矩阵解法. 压电与声光 38, 212-216 (2016).
3. 李成刚, 林家庆, 中景金, 谢志红, 崔文, 侯小蕾, 多平面锥形针接触建模与影响因素研究. 中国机械工程 27, 1591-1597 (2016).
4. 李成刚, 崔文, 尤晶晶, 林家庆, 谢志红, 多连杆柔性关节机器人的神经网络自适应反馈控制. 上海交通大学学报 50, 1095-1101 (2016).
5. 尤晶晶, 李成刚, 吴洪涛, 谢志红, 陈晶, 并联式六维加速度传感器的混合解耦及误差自补偿算法. 仪器仪表学报 36, 2249-2258 (2015).
6. 吕根波, 李成刚, 中景金, 内凹面触觉传感器设计与接触过程分析. 传感器与微系统 34, 5 (2015).
7. 李成刚, 谢志红, 尤晶晶, 夏玉辉, 魏学东, 新型陀螺捷联惯导系统导航方案设计建模. 中国惯性技术学报 23, 8 (2015).
8. 崔文, 李成刚, 林家庆, 谢志红, 柔性关节机器人的凯恩动力学建模与仿真分析. 机械设计与制造 44, 5 (2015).
9. 李成刚, 侯士杰, 喻敏, 崔文, 工业机器人参数辨识奇异性问题研究. 机械设计 31, 31-36 (2014).
10. 陈鹏, 李成刚, 尤晶晶, 侯士杰, 压电式六维加速度传感器输入输出特性研究. 中国机械工程 25, 218-222 (2014).
11. 尤晶晶, 李成刚, 吴洪涛, 六维加速度传感器的性能建模及结构优化. 南京航空航天大学学报 45, 380-389 (2013).
12. 尤晶晶, 李成刚, 吴洪涛, 并联式六维加速度传感器的参数辨识. 光学精密工程 21, 2627-2638 (2013).
13. X. Yuhui, L. Chenggang, Y. Jingjing, Influences Analysis of Configurations on the Performance of Parallel Type Six-Axis Accelerometers. Transactions of FAMENA 2, 67-86 (2013).
14. J. J. Shen, C. G. Li, H. T. Wu, M. Kalantari, Fractional order viscoelasticity in characterization for atrial tissue. Korea-Australia Rheology Journal 25, 87-93 (2013).
15. J. J. Shen, C. G. Li, H. Wu, The frictional contact analysis between a tactile sensor and atrial tissue in viscoelasticity. International Journal of Applied Mechanics 5, 13500281-135002828 (2013).
16. C. G. Li, J. J. Shen, in IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics. IEEE. (2013), pp. 1454-1457.
17. 张军, 李成刚, 姚莉君, 压电式六维加速度传感器测量系统研究. 仪表技术与传感器, 4-9 (2012).

#### 专利情况:

1. 发明专利, 冗余并联式六维加速度传感器及其测量方法, 李成刚, 吴洪涛, 尤晶晶. 专利号ZL 201010249900.1
2. 发明专利, 六维加速度传感器标定平台及标定方法, 李成刚, 尤晶晶, 陈鹏, 吴洪涛. 专利号ZL201210138831.6
3. 发明专利, 具有封闭式运动学正解的六自由度并联机构及解析方法. 李成刚, 夏玉辉, 尤晶晶, 吴洪涛. 专利号ZL201210457801.1
4. 发明专利, 具有自润滑功能的立式涡轮蜗杆机构. 李成刚, 夏玉辉, 张文妍, 游有鹏, 王化明, 陈柏, 吴洪涛, 缪群华, 朱玉川. 专利号ZL201310167910.4
5. 发明专利, 机器人腰臂一体化同步双驱机构及其控制方法. 李成刚, 张文妍, 喻敏, 缪群华, 陈柏, 游有鹏. 专利号ZL201310167909.1
6. 发明专利, 混合驱动的机器人腕部传动系统. 李成刚, 张文妍, 吕根波, 夏玉辉. 专利号ZL201310167726.X
7. 发明专利, 具有自锁功能的机器人关节模块及机器人. 李成刚, 尤晶晶, 张文妍, 游有鹏, 吴洪涛, 陈柏, 吕根波. 专利号ZL201310167908.7
8. 发明专利, 紧凑型机器人模块化关节及机器人. 李成刚, 喻敏, 张文妍, 王化明, 赵东标. 专利号ZL201310167957.0
9. 发明专利, 一体化陀螺捷联惯导系统与GPS系统组合导航方法. 李成刚, 谢志红, 王化明, 林家庆, 崔文. 专利号ZL201510061968.X

#### 承担的科研项目情况:

1. 江苏省科技攻关计划项目(弧焊工业机器人技术研究开发)子课题, "弧焊机器人技术研究开发与产业化", 2006.1-2008.1
2. 江苏省数字化制造技术重点实验室开放课题, 球面并联机构在水切割中的应用研究(HGDML-0604), 2007.4-2008.12
3. 江苏省科技支撑计划项目(企业为主), 弧焊机器人柔性工作站技术开发, (BE2008091), 2008.1-2009.12

4. 某民航预研了项目, 三自由度平动并联机构的构型研究与动态特性分析, 2008.9-2010.9
5. 第二批“国家级机械工程实验教学示范中心”创新性实验教学项目, 仿生机电系统设计与控制实验, 2009.6-2010.12
6. 科技部科技型中小企业技术创新基金项目“数控激光并联机床”(编号09C26213203835)子项目, 激光加工用并联机床系统开发, 2010.6-2011.5
7. 南京航空航天大学基本科研业务费专项科研项目(中央高校基本科研业务费专项), 基于9-SPS冗余并联机构的六维加速度传感器基础理论与实验研究(NS2011011), 2011.1-2012.12
8. 国家自然科学基金资助项目, 基于9-SPS冗余并联机构的六维加速度传感器研究(51175263), 2012.1-2015.12
9. 航空科学基金项目, 基于冗余并联机构的捷联惯导系统构型设计、建模与标定研究(20130852017), 2013.10-2015.09
10. 江苏省基础研究计划(自然科学基金)项目, 用于心血管微创手术的触觉传感器及其接触机理研究(BK20141414), 2014.7-2017.6
11. 企业合作项目, 六自由度通用工业机器人技术开发, 2011.2-2012.2
12. 企业合作项目, 双轴转台装置技术研发, 2012.1-2013.12

指导研究生情况:

版权所有 © 南京航空航天大学机电学院 地址: 江苏南京御道街29号

电话: 025-84892551 传真: 025-84891501

E-mail: meexqhan@nuaa.edu.cn