

## 师资队伍

|                      |
|----------------------|
| <a href="#">师资介绍</a> |
| <a href="#">双聘院士</a> |
| <a href="#">博导介绍</a> |
| <a href="#">优秀人才</a> |
| <a href="#">特聘教授</a> |
| <a href="#">招才纳贤</a> |

陈勇

当前位置: 网站首页 > 师资队伍 > 师资介:

|         |                        |
|---------|------------------------|
| 学科、专业名称 | 机械工程                   |
| 学术职衔    | 硕士生导师                  |
| 导师姓名    | 陈勇                     |
| 所获学位及单位 | 博士 吉林大学                |
| 职 称     | 副教授                    |
| 工作部门    | 机械工程学院                 |
| 联系电话    | 15524853676            |
| 电子邮箱    | chenyongdalian@126.com |
| 研究方向    | 外骨骼机器人、仿生机器人、软体机器人     |

### 学习及工作经历

1998年9月~2002年6月, 吉林农业大学, 工程技术学院, 获工学学士学位。

2002年9月~2005年6月, 吉林大学, 工程仿生教育部重点实验室, 获工学硕士学位。

2005年9月~2008年6月, 吉林大学, 工程仿生教育部重点实验室, 获工学博士学位。

2008年7月~至今, 大连交通大学, 机械工程学院, 讲师、副教授。

2017年1月~至今, 北京理工大学, 智能机器人与系统高精尖创新中心, 客座研究员。

### 进修及访学经历

2010年7月20日~2010年7月30日, 中国高等学校教育技术协作委员会, 教育技术进修。

2011年7月10日~2011年7月25日, 唐山轨道客车有限责任公司, 轨道车辆进修。

2016年7月15日~2016年7月30日, 济南轨道交通装备有限责任公司, 轨道车辆进修。

2017年8月30日~2017年9月5日, 哈尔滨铁路局, 高铁运营进修。

### 承担科研项目情况

- (1) 国家自然科学基金: 外骨骼助行机器人复杂环境运动步态的耦合仿生设计研究(项目编号: 51305055), 2014.1-2016.12, 经费25万元, 排名**1/7**
- (2) 辽宁省重点研发计划项目: 老年人柔性下肢外骨骼机器人的仿生设计研究(项目编号: 2017101206), 2018.1-2019.12, 经费80万元, 排名**1/8**
- (3) 辽宁省自然科学基金: 助老助残外骨骼机器人变刚度的人机耦合驱动研究(项目编号: 2015020107), 2015.1-2017.12, 经费10万元, 排名**1/6**
- (4) 辽宁省高等学校杰出青年学者计划项目: 外骨骼助行机器人的仿生驱动机理研究(项目编号: LJQ2015018), 2015.1-2017.12, 经费12万元, 排名**1/6**
- (5) 北京市智能机器人与系统高精尖创新基金: 柔性下肢外骨骼机器人的仿生控制研究(项目编号: 2016IRS05), 2017.1-2018.12, 经费10万元, 排名**1/9**
- (6) 大连市高层次人才创新支持计划项目: 基于人体运动反射机理的外骨骼助行机器人步态规划研究(项目编号: 2015R074), 2016.1-2017.12, 经费10万元, 排名**1/6**

- (7) 国家自然科学基金: 仿人机器人步态规划的测地线方法研究(项目编号: 51275065), 2013.1-2016.12, 经费59万元, 排名3/6
- (8) 国家自然科学基金: 雾霾降质图像全偏振清晰化方法及探测器研究(项目编号: 51505059), 2016.1-2018.12, 经费24万元, 排名3/7
- (9) 国家自然科学基金: 微细复杂曲面电火花加工成形规律及多材质电极损耗机理研究(项目编号: 51405058), 2015.1-2017.12, 经费25万元, 排名3/7
- (10) 辽宁省自然科学基金: 激光与可见光信息融合的空间非合作目标位姿测量方法研究(项目编号: 201602121), 2016.1-2018.12, 经费5万元, 排名2/6
- (11) 上海航天科技创新基金: 基于激光成像雷达的空间非合作目标位姿解算方法研究(项目编号: 201606), 2016.1-2018.12, 经费10万元, 排名2/6
- (12) 辽宁省教育厅科学研究项目: 液态硅胶生物打印性能调控及工艺研究(项目编号: JDL2017026), 2018.1-2020.12, 经费2万元, 排名3/7
- (13) 航天八院科技项目: 非合作目标跟踪测量算法研究(项目编号: 201506), 2015.1-2016.12, 经费30万元, 排名2/6
- (14) 大连视声医疗器械有限公司科技创新项目: 人体康复机械的耦合仿生设计(项目编号: 20101220), 2011.1-2013.12, 经费10万元, 排名1/6
- (15) 辽宁省教育厅科学研究项目: 面向雾霾环境的偏振视觉自主导引系统目标感知方法研究(项目编号: L2013198), 2013.1-2015.12, 经费3万元, 排名3/7

#### 申请专利情况

- (1) 发明专利: 陈勇, 李荣华, 武力, 张连东. 一种用于下肢外骨骼机器人刚度调控的4D打印方法, 2018.
- (2) 发明专利: 陈勇, 李荣华, 武力, 张连东. 下肢外骨骼机器人复杂地形的共融协调控制方法, 2018.
- (3) 发明专利: 陈勇, 杨文豪, 朱正阳, 韩萌. 具有蹲坐功能的下肢外骨骼机器人, 2018.
- (4) 发明专利: 陈勇, 朱正阳, 韩萌, 林琦峰. 人机相容性的柔性下肢外骨骼机器人, 2018.
- (5) 发明专利: 陈勇, 林琦峰, 朱正阳, 韩萌. 陡峭地形的下肢外骨骼助力机器人, 2018.
- (6) 发明专利: 陈勇, 吴维, 朱正阳, 韩萌. 刚度调控的下肢外骨骼助行机器人, 2018.
- (7) 发明专利: 陈勇, 李荣华, 张连东, 宋雪萍, 刘金伟. 老年人外骨骼助行机器人及防摔倒步态的仿生控制方法, 2015.
- (8) 发明专利: 陈勇, 邵万珍, 宋雪萍, 武力. 适用于松软土壤的老年人仿生助行手杖, 2014.
- (9) 发明专利: 宋雪萍, 陈勇, 张连东. 铸管内壁清理装置, 2016.
- (10) 发明专利: 邵万珍, 陈勇, 闵哲, 吴岳, 王金路. 二同心轴四级齿轮减速器, 2014.
- (11) 发明专利: 宋雪萍, 张连东, 陈勇. 一种可活动式拱模结构及其安装方法, 2016.
- (12) 发明专利: 李荣华, 周长久, 张连东, 陈勇, 陈百强. 一种复杂曲面目标识别及三维位姿测量的方法, 2016.
- (13) 实用新型专利: 陈勇, 朱希伟, 李荣华, 张连东. 复杂地形运动步态的测试平台, 2018.
- (14) 实用新型专利: 陈勇, 宋雪萍, 李荣华, 张连东. 一种老年人外骨骼助行机器人, 2016.
- (15) 实用新型专利: 陈勇, 宋雪萍, 刘金伟, 武力. 可调节高度的仿生减震拐杖, 2013.

#### 近五年发表论文、著作情况

##### 学术论文

- (1) Ronghua Li, **Yong Chen**, Changjiu Zhou, Liandong Zhang. Three-dimensional Pose Estimation Model for Object with Complex Surface. *Advances in Mechanical Engineering*, 7(2): 1-12, 2015. (SCI Accession number: 000354083600003)
- (2) Ronghua Li, Ying Zhou, Feng Chen, **Yong Chen**(通讯作者). Parallel Vision-based Pose Estimation for Non-cooperative Spacecraft. *Advances in Mechanical Engineering*, 7(7): 1-9, 2015. (SCI Accession number: 000358862700031)
- (3) 陈勇, 宋雪萍, 李荣华, 张连东. 老年人外骨骼机器人斜坡行走的运动学分析. *机械*, 43(1): 36-39, 2016.
- (4) 陈勇, 李荣华, 张连东. 外骨骼助行机器人的人机耦合运动特性. *现代机械*, 2: 1-4, 2016.

- (5) **Yong Chen**, Sheng Lin, RongHua Li, LianDong Zhang. Kinematics Characteristic of Exoskeleton Walking Robot for Older People. *Mechatronics and Information Engineering*, 644: 167-170, 2014. (EI Accession number: 20145000311317)
- (6) **Yong Chen**, RongHua Li, JinWei Liu. Exoskeleton Robot Walking On Slope Terrain. *Mechanics Simulation and Control*, 367: 422-426, 2013. (EI Accession number: 20134316887968)
- (7) **Chen Yong**, Liu JinWei, Song Xueping. Kinematics Performance of the Cattle-like Robot Walking on Soft Ground. *Journal of Information and Computational Science*, 10(10): 3163-3172, 2013. (EI Accession number: 20133016534344)
- (8) **Chen Yong**, Liu JinWei, Jiang GuangTian. Jumping Performance of the Locust-like Robot. *Journal of Information and Computational Science*, 8(16): 3997-4006, 2011. (EI Accession number: 20120214672843)
- (9) **Chen Yong**. Jumping Mechanism and Simulation of the Humanoid Robot. *Engineering for Mechanics and Materials*, 80: 1176-1179, 2011. (EI Accession number: 20113514279621)
- (10) **Chen Yong**. Modeling of the Human-like Two-armed Jumping Robot. *Computer Design And Applications*, 3: 324-327, 2010. (EI Accession number: 20103413186199)
- (11) **Chen Yong**. Biological Jumping Characteristic of the Humanoid Robot. *Control and Electronic Engineering*, 2: 9-12, 2010. (EI Accession number: 20105013486448)

#### 学术著作

- (1) 陈勇. 外骨骼助行机器人的生物可靠性仿生理论. 中国商务出版社, 2016.
- (2) 陈勇. 外骨骼助行机器人的耦合运动与反射模式. 原子能出版社, 2015.
- (3) 刘金伟, 陈勇. 仿生服务机器人与康复机器人. 中国水利水电出版社, 2017.
- (4) 陈勇, 张连东. 助老助残康复机器人的耦合仿生设计. 中国水利水电出版社, 2013.
- (5) 陈勇. 仿生学原理与机械仿生设计. 原子能出版社, 2011.
- (6) 杨维剑, 陈勇, 戴斌. 机电控制与仿真技术. 中国商务出版社, 2011.

#### 获奖及个人荣誉

- (1) 辽宁省高等学校杰出青年学者, 2015.
- (2) 辽宁省“百千万人才工程”万层次人选, 2014.
- (3) 大连市青年科技之星, 2014.
- (4) 中国机械工业科学技术三等奖, 2012.
- (5) 辽宁省自然科学学术成果三等奖, 2012.
- (6) 辽宁省自然科学学术成果三等奖, 2011.
- (7) 大连市自然科学优秀学术论文三等奖, 2011.

#### 社会兼职情况

- (1) 2008年7月~至今, 国际仿生工程学会, 会员
- (2) 2014年2月~至今, 国家自然科学基金, 评审专家
- (3) 2014年3月~至今, 美国SCI期刊《Advances in Mechanical Engineering》, 编委
- (4) 2014年4月~至今, 中国期刊《控制工程期刊》, 编委
- (5) 2014年8月~至今, 中国期刊《人工智能与机器人研究》, 审稿人
- (6) 2015年8月~至今, 中国期刊《机械科学与技术》, 审稿人
- (7) 2016年3月~至今, 中国期刊《自动化学报》(国家一级学会期刊, EI检索期刊), 审稿人
- (8) 2017年1月~至今, 教育部学位与研究生教育发展中心, 评审专家
- (9) 2018年1月~至今, 辽宁省特种机器人与人工智能产业技术创新战略联盟, 首席产品官

| 学校概况 | 人才培养   | 师资队伍 | 科学研究 | 国际交流         | 招生就业 | 校园服务  |
|------|--------|------|------|--------------|------|-------|
| 学校简介 | 本科生教育  | 师资介绍 | 科研动态 | 国际合作与交流处     | 本科招生 | 视频转播  |
| 学校领导 | 研究生教育  | 双聘院士 | 科研平台 | 国际教育学院       | 硕博招生 | 网络中心  |
| 机构设置 | 继续教育   | 博导介绍 | 科研成果 | 中日友好大连人才培训中心 | 就业导航 | 电话查询  |
| 校园风光 | 留学生教育  | 优秀人才 | 成果转化 |              |      | 校车时刻表 |
| 校园文化 | 网络教学平台 | 招才纳贤 | 学术期刊 |              |      | 校园卡查询 |

学校地址：大连市沙河口区黄河路794号 邮编：116028 版权所有©2006 - 2018大连交通大学 辽ICP备17001419号 辽公网安备 21020402000368号

