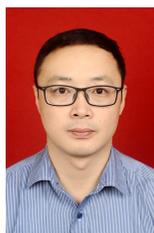


黎波

硕士生导师

libo2018@cqut.edu.cn

### 硕导个人简介



#### ◆ 个人简介

黎波，副教授，硕士生导师。工学博士、博士后。主持国家自然科学基金青年基金1项、中国博士后科学基金1项、重庆市高等教育改革重点项目1项，参与国家重点研发计划1项，参与国家自然科学基金2项。出版学术专著1部，发表学术论文30余篇，授权专利7项。入选陆军人才库，荣立个人三等功1次。主讲课程《机械创新设计》、《机器人机构学》《仿生机械学》。

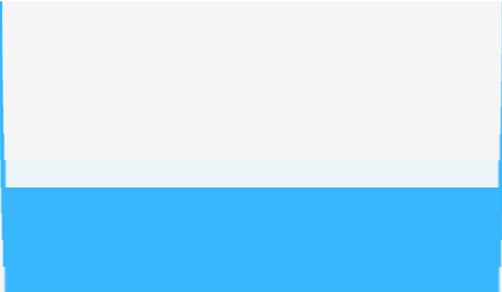
#### ◆ 研究领域

机电液系统设计、机器人机构学、特种机器人、外骨骼机器人

#### ◆ 承担的主要项目

[1]基于EEMD的液压系统故障诊断方法研究，国家自然科学基金面上项目，2012.01-2015.12，参与（排名7）。

[2]基于键合图的挖掘机器人全局耦合动力学建模与特性研究，国家自然科学基金青年基金，2016.01-2018.12，主持（排名1）。



[3]基于键合图的液压挖掘机机器人全局耦合动力学建模与分析, 中国博士后科学基金, 2016.01-2016.12, 主持(排名1)。

[4]基于键合图的油料保障工程机器人全局耦合动力学建模与分析, 重庆市博士后科研项目特别资助, 2016.01-2016.12, 主持(排名1)。

[5]面向科技创新实践能力培养的跨学科教师协同指导模式探索与实践, 重庆市高等教育教学改革研究重点项目, 2017.06-2019.06, 主持(排名1)。

[6]可调式局域共振声学材料的水下声学特性研究, 国家自然科学基金青年基金, 2016.01-2018.12, 参与(排名2)。

### 代表性成果

[1]Li Bo, Yuan Bo, et al. Biomechanical design analysis and experiments evaluation of a passive knee-assisting exoskeleton for weight-climbing [J]. Industrial robot: An International Journal, 2018.09 (SCI)

[2] Bo Yuan\*, Bo Li, Designing of a Passive Knee-Assisting Exoskeleton for Weight-Bearing, 10th International Conference, ICIRA 2017, Wuhan, 2017.8.16-2017.8.18.

[3]Yan Jun, Li Bo\*, Guo Gang, et al. Nonlinear modeling and identification of the electro-hydraulic control system of an excavator arm using BONL model[J]. Chinese Journal of Mechanical Engineering, 2013, 26(6):1212-1221. (SCI检索)

[4]Yan Jun, Li Bo, Ling Hai-Feng\*, et al. Nonlinear State Space Modeling and System Identification for Electro-Hydraulic Control[J]. Mathematical Problems in Engineering, 2013(2013), <http://dx.doi.org/10.1155/2013/973903>. (SCI检索)

[5]黎波, 严骏\*, 刘安心, 等. 挖掘臂电液伺服系统非线性辨识[J]. 农业机械学报, 2012, 43(4): 20-25. (EI检索)

[6]黎波, 严骏\*, 郭刚, 等. 挖掘机作业装置复杂轨迹跟踪实验研究[J]. 农业机械学报, 2012, 43(12): 39-43. (EI检索)

[7]黎波, 严骏\*, 郭刚, 等. 基于DRNN神经网络的挖掘机伺服系统参数辨识[J]. 解放军

[8]严骏\*, 黎波, 郭刚, 等. 基于Hammerstein模型的挖掘臂关节伺服系统参数辨识[J]. 兵工学报, 2012, 33(12): 1527-1532. (EI检索)

[9]Bo Li\*, Bo Yuan, Mechanical Design and Human-Machine Coupling Dynamic Analysis of a Lower Extremity Exoskeleton, 10th International Conference, ICIRA 2017,, Wuhan, 2017.8.16-2017.8.18.

[10]严骏, 黎波\*, 陈海松, 苏正炼. 挖掘机器人系统建模、辨识与运动控制[M]. 北京: 国防工业出版社, 2016



◆ 联系方式

电话: 18696540046; E-mail: libo2018@cqut.edu.cn

友情链接: [▶ 重庆理工大学](#) [▶ 中华人民共和国教育部](#) [▶ 中国研究生招生信息网](#) [▶ 重庆市教育委员会](#) [▶ 重庆市教育考试院](#)

—相关链接— ▼

联系地址: 重庆市巴南区红光大道69号研究生院 邮政编码: 400054 联系电话: 023-68667302 传真: 023-68667302

联系人: 李老师、肖老师 E-mail: yjs@vip.cqut.edu.cn

您是第 **00789583** 位浏览本网站