



- [学院首页](#)
- [学院概况](#)
- [师资队伍](#)
- [教学工作](#)
- [科研工作](#)
- [招生就业](#)
- [学生工作](#)
- [党群工作](#)
- [校友专栏](#)
- [下载中心](#)

您现在所在的位置: [首页](#) >> [师资队伍](#) >> [教师名录](#) >> [副教授](#) >> 正文

教师

FACULTY

- [教授](#)
- [副教授](#)
- [硕士研究生导师](#)
- [讲师](#)
- [助教](#)
- [其它](#)

师资队伍 FACULTY



梁经伦
副教授

办公室电话 Office Phone:

E-mail:

liangjl@dgut.edu.cn

教育背景/经历 Education

2008.09-2013.07 华南理工大学 博士生

2004.09-2008.07 华南理工大学 本科生

工作经历 Work Experience

2013.06-- 东莞理工学院 教师

科研情况 Scientific

主要研究方向为制造装备状态智能健康管理、机器人运动学与动力学、机器学习、视觉检测等方面的理论研究与技术应用开发。

1. 2015年广东省自然科学基金项目: 视觉精密丝网印刷设备核心机构的自动综合与自动标定技术研究, 主持

2. 2019年东莞市社会科技发展(重点)项目: 基于深度学习方法的肺癌CT图像病变体诊断, 主持

3. 2016年东莞市工业攻关(数控一代)科技计划项目: 远程监控注塑机用3/5轴机械手研发及产业化, 主持

4. 2017年广东省自然科学基金: 高强度聚焦超声温度场的快速模拟算法研究, 参与

5. 2012年国家高技术研究发展计划(863计划): 效率20%以上基于激光掺杂技术的选择性发射极电池的产业化成套关键技术及示范生产线——子项目“薄片晶硅太阳能电池丝网印刷设备与工艺技术的开发”, 参与

出版物 Publications

1. Jinglun Liang, Zhihao Xu, Xuefeng Zhou, Shuai Li, Guoliang Ye. Recurrent Neural Networks-Based Collision-Free Motion Planning for Dual Manipulators Under Multiple Constraints. IEEE Access, 2020, Vol.8: 54225-54236. (中科院SCI二区, IF 3.633)
2. Jinglun Liang, Yisheng Rong, Guoliang Ye, Xiaoxiao Li, Jianwen Guo, Zhenzhen He. Acceleration-Level Control of Redundant Manipulators with Physical Constraints Compliance and Disturbance Rejection Under Complex Environment. Complexity, 2020, Special Issue, Received. (中科院SCI二区, IF 3.014)
3. 梁经伦, 邝泳聪, 冼志军, 张宪民. 基于视觉测量的XY-Theta并联平台分步运动学标定. 机械工程学报, 2014, 50(1): 1-9.
4. Jinglun Liang, Guoliang Ye, Jiayu Li, Yongcong Kuang, Xianmin Zhang. Pose Alignment for Electronic Component Insertion Using Rotational Stereo Vision. Proceedings of the 2018 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, 2018, 12:2421-2427, Kuala Lumpur, Malaysia, 2018.12.12-15.
5. Liang Jinglun, Zhang Xianmin, Cui Liangchun, Han Jiapeng, Kuang Yongcong. Elastic dynamic Analysis on the Scraping Paste Mechanism of the Printing Equipment for Silicon Solar Cells. Lecture Notes in Computer Science, 2014, 8918:492-503.
6. 梁经伦, 陈家钊, 莫景会, 邝泳聪, 张宪民. 精密视觉印刷设备自标定方法. 光学精密工程, 2013,21(2): 522-530.
7. 梁经伦, 莫锡轩, 黄杰泳, 周梓炎. 直齿圆柱齿轮参数视觉测量方法研究. 机械设计与制造, 2018, 1(1):48-54.
8. 梁经伦, 吴鹏, 何志雄, 孙振忠. 一种精确的M型四自由度并联定位装置, 中国发明专利(已授权), 专利号: ZL201610056175.3.
9. 梁经伦, 邝泳聪, 何建刚等. 自动换爪装置. 中国发明专利(已授权), 专利号: ZL 201610906831.4.
10. 梁经伦, 董庆锋, 何志雄. 一种可360°旋转的平面三自由度串联精密定位平台. 实用新型专利(已授权), 专利号: ZL 201620081385.3.

[首页](#) | [关于我们](#) | [联系我们](#)

链接

[首页](#)

[关于我们](#)

[联系我们](#)

联系方式

地址: 东莞市松山湖大学路1号东莞理工学院

邮编: 523808

电话: 0769-22861122

传真: 0769-22861122

邮箱: 982108410@qq.com

版权所有©东莞理工学院-机械工程学院

[粤ICP05008829](#)