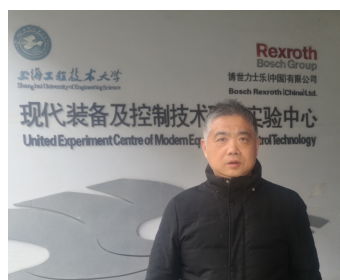


杭鲁滨

发布者：机械与汽车工程学院 发布时间：2020-01-17 浏览次数：5888



个人信息：

姓名：杭鲁滨 职称：教授
 专业：机械设计及理论 学历层次：研究生
 办公室地点：实训楼4330 办公电话：67874119
 电子邮箱：hanglb@126.com
 研究方向：机器人机构学，机械设计
 主讲课程：机械原理，机械设计，机器人机构学
 个人简介：(教育背景、工作经历)

上海机器人学会理事，上海中西医结合系统学会委员，上海市机构学与创新设计专业委员会委员兼副秘书长，常州大学机构学会理事，上海市研究生竞赛专家委员会委员，国家服务机器人机械安全标准委员会委员。

从事机器人机构学、纽结理论、数学机械化等理论研究，从事非标装备机电一体化装置研究，包括主从力触觉装置、激光跟踪机器人仪标定，汽车门锁系统、断路器机构、折叠机构、特种移动机器人、光伏运维、多线切割研磨抛光、和水陆两栖装备理论和应用研究；发表论文80余篇，授权国家发明专利32项、实用新型15项；负责并参与多项国家自然科学基金项目、上海市科委教委项目及企业产学研课题；获得省部级科技奖5项，省部级教学成果奖1项。

1982-1986年 常州大学化工机械与设备专业；本科毕业

1986-1990年 安庆石化总厂机械厂；助理工程师

1990-1993年 东南大学机械设计及理论，机器人机构学，硕士研究生

1993-1997年 江南大学（无锡轻工大学）自动化系，讲师

1997-2001年 东南大学机械设计及理论，机器人机构学，博士研究生

2001-2008年 上海交通大学机器人所，特种移动机器人，副教授

2008-至今 上海工程技术大学机械与汽车工程学院，教授

主要科研成果：(代表性论文、专利、著作等)

1. 杭鲁滨, 王彦, 吴俊, 杨廷力, et al. 基于拓扑解耦准则的球面并联机构解耦条件研究[J]. 机械工程学报, 2005, 41(9):28-32.
2. 杭鲁滨, 金琼, 杨廷力. 基于线性变换的一般5R串联机器人逆运动学分析[J]. 机械工程学报, 2001, 37(5):22-25.
3. Shen C, Hang L, Yang T. Position and orientation characteristics of robot mechanisms based on geometric algebra[J]. Mechanism and Machine Theory, 2017, 108:231-243. (通讯作者)
4. 沈铨玮, 杭鲁滨. 基于同源机构构造的一类自运动机构综合及其比例尺度特征[J]. 机械工程学报, 54(19).
5. 杨廷力, 刘安心, 沈惠平, 杭鲁滨. 基于方位特征方程的3T-1R并联机构的拓扑结构综合[J]. 机械工程学报(21):65-75.
6. 杨廷力, 刘安心, 罗玉峰, 杭鲁滨. 机器人机构结构综合方法的基本思想、特点及其发展趋势[J]. 机械工程学报, 2010(09):5-15.
7. Xin S Z, Feng L Y, Bing H L, et al. A simple method for inverse kinematic analysis of the general 6R serial robot[J]. Journal of Mechanical Design, 2007, 129(8): 793-798.
8. Yang T L, Liu A X, Shen H P, Luo Y F, Hang L B, and Shi Z X, "On the Correctness and Strictness of the Position and Orientation Characteristic Equation for Topological Design of Robot Mechanisms", ASME Journal of Mechanisms and Robotics,

2013.Vol.5, 021009-1

9.Ting-Li Y , Anxin L , Huiping Shen, Lubin Hang et al. Composition Principle Based on Single-Open-Chain Unit for General Spatial Mechanisms and Its Application—In Conjunction With a Review of Development of Mechanism Composition Principles[J]. ASME Journal of Mechanisms and Robotics, 2018, 10(5):051005.

10.杭鲁滨等, 用于薄壁回转类零件加工的力适应性柔性夹具和加工方法 ZL201611202232.0

11. 杭鲁滨等, 一种具有自适性的曲线形单轨行走偏心圆凸轮夹紧机构 ZL201810015260.4

[网站声明](#) | [友情链接](#) | [联系我们](#)

Copyright©上海工程技术大学 版权所有

沪ICP备05052046号 信息化办公室制作维护



电话: 86-21-67791000

地址: 中国上海市龙腾路333号

邮编: 201620