

基本信息

姓名： 丑武胜

职务：

职称： 教授

出生年份： 1969

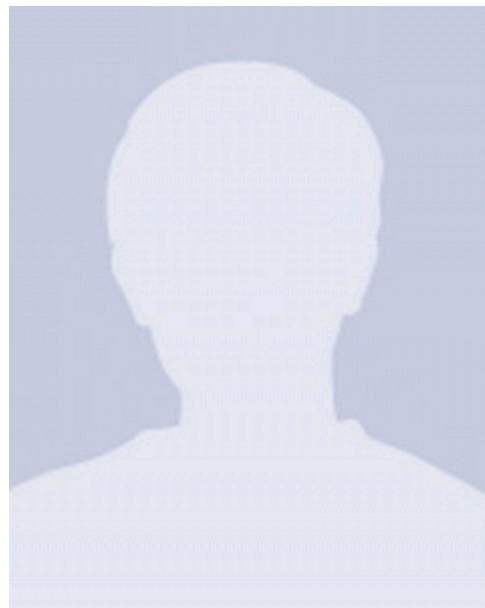
联系电话： 82338033

邮箱地址： wschou@buaa.edu.cn

通信地址： 北京航空航天大学 机器人研究所

所属系所： 机器人所

研究方向： 嵌入式机电控制技术、机器人技术以及人机交互控制技术



个人简介

基本情况：

1998年于天津大学获得工学博士学位，2006年晋升为教授，现为北京航空航天大学机器人研究所常务副所长，并任中国航空学会信号与信息处理专业委员会副主任委员、中国自动化学会机器人专业委员会委员和中国宇航学会机器人专业委员会委员。2003年入选北京市科技新星计划，2008年获中国机械工业科学技术一等奖和国家科技进步二等奖各1项。

近年来，作为项目负责人主持了国家“863”重点项目1项，“863”一般项目4项，国家自然科学基金项目2项，北京市基金项目1项，并作为骨干承担国家“973”计划项目和国家杰出青年基金项目的研究工作。在国内外重要学术期刊和国际会议上发表论文50余篇，合作出版学术专著1部，译著1部，申请和获得国家发明专利5项。

工作经历：

1998.6-2000.5 北京航空航天大学机械工程及自动化学院 博士后

2000.6-2006.8 北京航空航天大学机器人研究所 副教授

2004.5-2005.8 美国北卡罗纳大学 研究学者

2006.8-至今 北京航空航天大学机器人研究所 教授

研究领域和学科方向：

1. 机器人技术

主要研究深空探测机器人和空间机械臂的遥操作控制技术、智能移动小车的自主导航与控制技术、危险或极限环境下的小型移动作业机器人系统集成与应用技术。

2. 嵌入式机电控制技术

重点研究面向自动化机电设备的嵌入式控制技术和伺服驱动技术，包括基于ARM和实时操作系统的嵌入式控制器、基于DSP的交流电机伺服驱动技术和基于FPGA的片上系统(SOC)技术。

3. 虚拟现实和人机交互控制技术

重点研究虚拟环境中物体间的接触力实时计算与动力学仿真技术、双边力觉交互稳定性控制技术、虚拟装配技术等。

主要课程：

1. “机电控制工程 I”（本科生核心平台课）

2. “机电传动控制”（本科生核心平台课）

近年来主持的主要科研项目：

1. “救援救灾机器人嵌入式控制技术研究”，国家863计划项目，2008-2010
2. “核辐射探测与应急处理机器人实用系统”，国家863计划项目，2007-2009
3. “医疗外科与肠胃检查机器人系统”，国家863计划重点项目，2003-2005
4. “基于虚拟力反馈的机器人遥操作控制理论与方法研究”，国家自然科学基金项目，2007-2010
5. “虚拟环境中虚拟接触力实时反馈技术研究”，国家自然科学基金项目，2003-2006

出版论著：

1. 《机电控制基础理论与应用》 清华大学出版社，2003年
2. 《可编程逻辑控制器原理与应用》 电子工业出版社，2005年