



[首页](#)
[学院概况](#)
[党建工会](#)
[人才培养](#)
[教学管理](#)
[科学研究](#)
[师资队伍](#)
[学生工作](#)
[常用下载](#)
[研究生教育](#)

导师风采

所在位置: [首页](#) > [师资队伍](#) > [导师风采](#) > [正文](#)

## 硕士研究生导师——韩军

2018-08-30 17:16



韩军, 男, 1976年6月生, 工学硕士, 副教授, 硕士研究生导师, 西安交通大学在职攻读博士研究生。承担校重点教改项目3项, 一般教改项目2项, 获得教学成果奖2项, 主持内蒙古科技大学创新基金项目1项, 参与横向课题多项。发表中文核心期刊论文40余篇, EI收录10篇, 参编教材一部。

### 1 工作经历:

1997年9月-2001年6月郑州大学机械电子工程专业获学士学位

2005年9月-2008年6月西安理工大学机械电子工程专业获硕士学位

2001年6月-至今 内蒙古科技大学任教 助教、讲师、副教授。

### 2 研究方向:

数控技术方向: (1)复杂类零件数控加工几何仿真: 运用CAD/CAM软件构造数控几何仿真加工系统, 通过图形、图像的方式对加工过程进行模拟, 检查数控加工过程中是否存在过切、欠缺及刀具、刀柄等与工件、夹具是否存在碰撞干涉, 从而确保能加工出符合设计的零件, 并避免刀具、夹具和机床的不必要损坏。(2)数控加工物理仿真: 运用CAE分析软件对加工过程中产生的振动、切削力、刀具磨损、切屑形成、工件变形、切削温度、材料性能等方面进行物理仿真。从而为加工过程控制、切削参数优化等提供参考

机器人技术: ①采用SOLIDWORKS|ADAMS|ANSYS工具, 运用机器人技术理论对工业机器人、仿生机器人进行机构创新设计。分析机构的运动学、动力学、轨迹规划、工作空间, 为机构实现特定任务合理性提供理论依据。② 采用运动控制卡(单片机系统、PLC)+伺服控制技术, 运用控制理论进行智能机器人控制系统开发。

上一条: [硕士研究生导师——闫洪波](#)

下一条: [硕士研究生导师——虞启辉](#)

[【关闭窗口】](#)

<a href="#">公示栏</a>	<a href="#">常用下载</a>	<a href="#">院长信箱</a>	<a href="#">友情链接</a>
---------------------	----------------------	----------------------	----------------------