

关键字

您好! 今天 2018年12月28日 星期五

首页 学院介绍 招生简章 导师风采 创新基地 参考信息 考研问答 政策文件 资料下载

导师风采

名师风采
博士生导师
硕士生导师

何汉武

文章来源：机电工程学院 发布单位：广东工业大学研究生招生信息网 发布日期：2015年10月25日



何汉武 HEHANWU 教授

所属学院：机电工程学院
导师类别：博士生导师、硕士生导师
职务：教务处处长
数字设计与制造；虚拟现实/增强现实（VR/AR）技术及应用；智能工厂；虚拟医疗；医疗康复机器人及虚拟训练环境技术；
科研方向：用；智能工厂；虚拟医疗；医疗康复机器人及虚拟训练环境技术；
博士招生学院：机电工程学院
硕士招生学院：机电工程学院

个人简述 (限300字) 多年来一直从事VR/AR交互技术与设备、数字化设计、智能工厂、虚拟医疗、医疗康复机器人等基础理论和应用技术的研究。“机器人离线编程系统HOLPS及应用项目”获1995年国家科技进步三等奖(熊有伦, 丁汉, 胡汉桥, 何汉武, 赵东波)。曾获教育部科技进步二等奖1项(1999年), 广东省科技进步二等奖1项(2004年), 广东省科技进步一等奖1项(2008年), 国家教学成果二等奖1项(2014)。广东省教学成果一等奖2项(2014), 二等奖1项(2009年)。2008年被确定为广东省千百十工程省级培养对象, 2007年被评为广东省南粤优秀教师。近五年来承担了包括国家自然科学基金、教育部博士点基金在内的各类纵向项目20多项, 发表论文的论文被SIC/EI收录20多篇。

学

科 科学学位：机械工程机械电子工程

领

域 专业学位：机械工程工业工程

教 1988年于华中理工大学机制专业获学士学位

育 1992年于华中理工大学获硕士学位

背 1999.12-2000.6香港理工大学访问学者

景 2001年于华中理工大学获博士学位

2005.5 - 2005.9英国利物浦大学访问教授

工 1992年-：广东工业大学（1992-1995年在原广东工学院工作）

作 2003-2009-：广东工业大学机电工程学院副院长

经 2009-广东工业大学教务处处长

历 “千、百、十”工程省级培养对象

学 中国高等学校制造自动化研究会理事

术 中国人工智能学会智能制造专业委员会副主任

兼 中国机械行业卓越工程师教育联盟常务理事

职 广东省普通本科高校应用型人才培养教学委员会副主任 秘书长

主 《基于微机的机器人离线编程系统及应用》国家科技进步三等奖

要 “地方高校大规模本科教育多样性人才培养机制探索与实践”，国家教学成果二等奖

荣 IC封装设备关键技术与全自动粘片机的研究开发，广东省科技进步一等奖

誉 广东省优秀博士生

广东省南粤优秀教师

- 主** He, Hanwu, Chen, Heen; Duan, Xianyin; He, Zhiyuan. Interactive projection images generation for swept-based 3D display. *Computing and Visualization in Science*, 2015, 17 (1): 33-41.
- 文** He Hanwu, Wu Yueming. Web-based virtual CNC machine modeling and operation. *机械工程学报(English Edition)*, 2007, 29 (6) : 109-113
- He Hanwu, Wu Yueming. Visualized interactive manipulation in virtual assembly. *Journal of Computational Information Systems*. 2007, 3 (1) : 387-392
- He Hanwu, Wu Yueming. Web-based virtual operating of CNC machine tools. *Computers in Industry*, Vol60, 2009: 686-697. (SCI, IF=2.1)
- 何汉武, 胡兆勇等. Virtual reality based intelligent vehicle modeling in driving SIMULATION system. 7th Int. Conference on Computer-Aided Industrial Design and Conceptual Design (IEEEPRESS(06EX1548)), NOV. 17-19, 2006, pp762-766. (ISTEP收录)
- 姜燕, 何汉武等. Study on Dynamic Collision Detection Based on Object Classification. *Journal of Information & Computational Science* (EI收录 : 05489517272.2005,(1):91-96
- 吴悦明, 何汉武等. Vision based hand tracking and configuration identification for AR assembly. *Key Engineering Materials*, 2009, 392-394: 1030-1036
- 梁燕飞, 何汉武等. Research and Development on Individual Virtual Intelligent Vehicles. *Key Engineering Materials*, 2009, 392-394: 873-878
- 杨南粤, 何汉武等. Modeling of virtual traffic environment for driving simulator. 7th Int. Conference on Computer-Aided Industrial Design and Conceptual Design (ISTEP收录). IEEEPRESS (06EX1548), NOV. 17-19, 2006, PP772-776.
- 潘燕彬, 何汉武, 李晋芳等. Data-glove based interactive training system for virtual delivery operation. 2nd Int. Workshop on Digital Media and its Application in -7695-3065-6; IEEE Computer Society. DEC10-12, 2007, PP: 383-388 (ISTEP收录)
- 吴悦明, 何汉武, 胡兆勇等. Hand segmentation for augmented reality system. 2nd Int. Workshop on Digital Media and its Application in Museum and H -7695-3065-6; IEEE Computer Society. DEC10-12, 2007 PP: 395-400 (ISTEP收录)
- 姜燕, 何汉武等. 虚拟自主汽车智能驾驶行为模型的研究及实现. *系统仿真学报*, (EI收录 : 05529617930) , ISSN1004-731X, 2005. 12
- 姜燕, 何汉武等. Study on modeling obstacles-avoidance behaviour of virtual driver based on multilayer fuzzy neural network. *Int. J. Industrial and Systems Engineering*, 20 (1): 70-86
- 吴悦明, 何汉武等. HAND SEGMENTATION FOR INTERACTIVE MANIPULATION IN A REAL ENVIRONMENT. *Journal of Information & Computing*
- Yueming Wu, Hanwu He, Detao Zheng. Vision-based Two-Handed Interaction for Augmented Reality. *Proceedings of International Conference on Manufacturing Science and Engineering (ICMSE2009)*, 2009. 12. 26. (EI收录)
- Yanfei Liang, Hanwu He. Research and Development on Individual Virtual Intelligent Vehicles. *Key Engineering Materials*, 2-394: 873-878. (国际期刊)

主 先进制造技术基础优先领域战略研究报告, 国家自然科学基金委员会主持, 高等教育出版社; Springerpress 联合出版 (撰写第7章)。

著 增强现实交互方法及其实现 (著) . 华中科技大学出版社 (机器人与智能制造著作丛书), 2017

知 一种多传感器信息驱动的微创手术训练装置 (201210255229.0) (发明专利, 2014年授

识权)

产一种基于增强现实技术的制图类作业评阅方法(201301748149.3)(发明专利,已公开)
 权带力反馈的膝关节镜手术训练装置(201410713096.6)(发明专利,已公开)
 一种可调节的人体表面肌电信号采集系统(201510190131.5)(发明专利,已公开)
 基于用户任务的手势识别方法(201510045000.8)(发明专利,已公开)
 一种户外增强现实系统(201420037579.4)(实用新型专利,2004年授权)
 虚拟膝关节镜手术训练装置(201020548701.6)(实用新型专利,2011年授权)
 一种头戴式视频透视立体显示器(200920062151.4)(实用新型,2010-09-08授权)
 一种头戴式手动视频透视立体显示器(200920194284.7)(实用新型,2010-05-26授
 权)
 一种面向虚拟PLC的仿真控制板(201020246975.X)(实用新型,2011-06-08授权)
 一种二自由度移动平面并联机构(200310112572.0)(发明专利,2008-01-30授权)
 基于增强现实的互动游戏软件系统(2010SR064261)(计算机软件著作权,2010-11-29
 授权)
 基于计算机视觉的增强现实交互操作平台软件系统(2010SR035710)(计算机著作
 权,2010-07-20授权)
 虚拟环境下驾驶行为分析及安全预警软件系统(2010SR008874)(计算机著作
 权,2010-11-29授权)
 汽车驾驶行为虚拟仿真实验平台软件(2008SR16745)(计算机著作
 权,2008-08-21
 授权)

科基于驾驶行为识别的驾驶安全预警与主动干涉控制方法研究(50775047).国家自然科学基金
 研2008.1-2010.12,32万

项增强现实装配操作空间的深度信息感知理论与方法研究(51275094).国家自然科学基金
 目2013.1-2016.12,80万

基于单摄像机的移动增强现实场景信息感知技术研究(20124420110002).教育部博士点
 基金,2012-2016.12万.

基于虚拟现实的特种设备教育及事故应急预案演练系统(2013).国家质检总局科技项
 目,2013-2016.187万.

4D动感竞速类电子游戏关键技术研究及产品研制.广东省科技计划项目,2015-2017,50
 万.

面向增强现实装配的深度检测技术及其装置研究与开发(2007A010100013).广东省科技
 计划项目,2007.9-2010.9,100万

基于网络和虚拟现实的分娩教育及助产训练系统.广州市科技计划项目,2007.1-
 2008.12,40万

基于虚拟环境实验的驾驶安全预警与主动干涉方法研究(06021445).广东省自然科学基
 金,2006.1-2008.12,5万

真三维显示技术和成套设备的研究及产业化(2009A090100031).广东省产学研合作专
 项,2009.1-2012.12,600万

膝关节镜手术虚拟训练环境及装置研发(2010J-D00341).广州市科技计划项目,2010.
 10-2013.10,40万

基于虚拟现实的智能玩具机器人设计及虚拟体验平台开发(201010810202).东莞市科技
 计划项目,2010.10-2013.12,30万

基于立体视觉的虚拟空间深度检测关键技术及装备研究(2008-DMET-KF-001).国家重点
 实验室开放基金,2010.10-2012.10万

我团队有教授1人,副教授2人,高级工程师3人(企业硕导),讲师5人。

的
 团
 队

?