



>> 导师风采

- 师资队伍
- 两院院士
- 长江学者
- 教授
- 副教授
- 讲师
- 助教
- 师资队伍
- 两院院士
- 长江学者
- 教授
- 副教授
- 讲师
- 助教
- 人才招聘
- 政策文件
- 通知

师资队伍

当前位置：首页-导师风采-师资队伍

孙容磊



一、个人基本情况

孙容磊，男，博士，华中科技大学教授、博士生导师。中国人工智能学会理事，智能制造专业委员会副秘书长，国家自然科学基金委同行评审专家，中国中小企业协会项目评审与咨询专家，IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics (Part C)、Journal of Manufacturing Technology Management、《电子学报》、《哈尔滨工业大学学报》、《动力学与控制学报》、《计算机辅助设计与图形学学报》等学术期刊审稿人。

主要研究方向为数字化康复与医疗装备与技术、机器人学、计算机视觉、智能控制、智能人机交互技术。主持国家自然科学基金项目2项、国家科技支撑计划项目1项，参与国家重点基础研究发展计划(973)项目、国家自然科学基金重大项目、数控重大专项课题、863主题项目/重点项目和横向科研项目研究。两次荣获部级科技进步二等奖，荣获北京理工大学科技进步一等奖、华中科技大学优秀博士学位论文奖、华中科技大学教学质量二等奖。获授权国家发明专利1项，计算机软件著作权1项。在国内外重要学术期刊和会议上发表论文多篇，合作出版《数字制造基础》。

先后承担《机械工程控制基础》(国家精品课程)、《智能控制》、《机器视觉及其应用》、《数字电路》、《微机原理》、《软件技术基础》等课程教学任务。

办公地点：先进制造大楼B209室

二、主要研究方向

1. 数字化康复与医疗装备：创新机构设计、生理信号辨识、运动学、动力学、控制
2. 机器人学：创新机构设计、机器人运动学、动力学与控制
3. 计算机视觉：数字图像处理、基于图像的位姿感知与运动辨识
4. 智能控制：嵌入式系统设计、实时测量与控制
5. 人机交互技术：智能辅助操作与控制系统、增强现实技术

三、近年主持的主要科研项目

教师查询：

姓名

教师登陆

用户名

密码

863计划主题项目，主要研究人员

1. 高性能四足仿生机器人步态生成与控制研究，2011. 1-2012. 6

高档数控机床与基础制造装备科技重大专项项目，课题1负责人

2. 航空大型复合材料构件自动铺带工艺应用技术研究，2010. 1-2012. 12.

国家自然科学基金项目，项目负责人

3. 欧氏运动的视觉感知与移动机器人行为控制，2009. 1-2011. 12
4. 基于逻辑网的分布学习调度方法与系统研究，2006. 1-2008. 12

国家863重点项目，主要研究人员

5. 网络化多个老人/残障者远程肢体康复训练机器人，2009. 1-2011. 6

国家科技支撑计划课题，课题负责人

6. 肢体康复医疗机器人研发，2008. 7-2010. 12

横向课题，课题负责

7. 工业环保清洗技术与装备研发，2010. 10-2015. 10

四、对考生的基本要求

1. 对研究工作具有强烈的兴趣爱好，学习能力/动手能力强，敏于观察/勤于思考/善于钻研!
2. 喜欢数学、物理、理论力学、控制理论
3. 熟练掌握数字电路、单片机技术、PLC技术
4. 熟练掌握VC++、UG、Matlab
5. 英语过4、6级且成绩优良

联系电话：18986129289

E-mail：ronglei@mail.hust.edu.cn

声明：本站所有文章，未经允许，不得转载！