

刘善增

刘善增，男，1977年10月生，中国共产党党员，籍贯：山东。现任中国矿业大学机电工程学院机械设计系讲师，硕士生导师。

一、研究领域

- ◆ 机构学
- ◆ 机械动力学
- ◆ 机器人技术
- ◆ 有限元分析
- ◆ 虚拟样机仿真
- ◆ 矿山机械
- ◆ 机电系统控制及自动化

二、科研项目

- ◆ 主持，中国矿业大学人才引进项目：柔性并联机器人的动态特性分析，2009.09-2011.12。
- ◆ 主持，中国矿业大学教师启航计划：柔性并联机器人的运动规划与动力规划，2009.12-2011.12。
- ◆ 主持，中国矿业大学青年科技基金：并联机构的非线性动态特性研究，2011.01-2013.12。
- ◆ 主持，中国博士后科学基金：并联机构的动态特性分析及其在矿山机械装备中的应用基础研究，2009.12-2011.12。



三、主要科研成果

- [1] 刘善增, 余跃庆, 杨建新, 苏丽颖, 等. 3自由度并联机器人的运动学与动力学分析[J]. 机械工程学报, 2009, 45(8):11-17. (EI: 20093712302560)
- [2] 刘善增, 余跃庆, 刘庆波, 苏丽颖, 等. 3-RRC并联机器人的动力学分析[J]. 机械工程学报, 2009, 45(5): 220-224. (EI: 20092712164122)
- [3] 刘善增, 余跃庆. 平面三自由度并联机器人的动力学设计[J]. 机械工程学报, 2008, 44(4): 47-52. (EI: 20082311303420)
- [4] Liu Shanzeng, Yu Yueqing, Zhu Zhencai, Su Liying, Liu Qingbo. Dynamic Modeling and Analysis of a 3-RRS Parallel Manipulator with Flexible Links, Journal of Central South University of Technology, 2010, 45(4): 12-15. (SCI:584RN, EI:20102413007124)
- [5] 刘善增, 余跃庆, 杨建新, 苏丽颖. 3-RRC并联柔性机器人的动力学分析[J]. 振动与冲击, 2008, 27(2): 157-161. (EI: 20081411183775)
- [6] 刘善增, 余跃庆, 苏丽颖, 杨建新. 3-RRS并联柔性机器人的动力学建模与频率特性分析[J]. 中国机械工程, 2008, 19(10): 1219-1224. (EI: 20082611337873)
- [7] 刘善增, 余跃庆, 刘庆波, 等. 3-RRS并联机器人的动力学分析[J]. 中国机械工程, 2008, 19(15): 1778-1781. (EI: 20083711538120)
- [8] 刘善增, 余跃庆, 刘庆波, 杨建新, 等. 3-RRS柔性并联机器人的动力学分析[J]. 中国机械工程, 2009, 20(7): 757-762.
- [9] Liu Shanzeng, Zhu Zhencai, Zi Bin, Liu Chusheng, Yu Yueqing. Dynamics of 3-DOF spatial parallel manipulator with flexible links, IEEE The International workshop on Mechanic Automation and control Engineering(MACE2010), June 26-28, 2010 in Wuhan, China, Pages: 2327- 2331. (EI: 20103513201148)
- [10] Liu Shanzeng, Li Zhongkai, Zhu Zhencai, Liu Chusheng, Zi Bin. Virtual prototype simulation of a 3-RRS flexible parallel manipulator, IEEE The International workshop on Mechanic Automation and control Engineering (MACE2010), June 26-28, 2010 in Wuhan, China, Pages: 6292-6295. (EI: 20103513201335)
- [11] Liu Shanzeng, Zhu Zhencai, Li Zhongkai, Liu Chusheng, Yu Yueqing. Kinematics and Dynamics of 3-RRS Flexible Parallel Manipulator [C]. IEEE The International Workshop on Automatic Control (IWAC2010), Nov.4-6, 2010 in Henan, China, Pages: 5529-5532. (EI: 20110313604341)
- [12] Liu Qingbo, Yu Yueqing, Liu Shanzeng, Zhang Milan. Obstacle avoidance of a class of underactuated robot manipulators: GA based approach[J]. International Journal of Computational Intelligence Systems, 2008, 1(4): 353-360. (SCI:418JI, EI:20102212974945)

三、联系方式

办公地点：江苏省徐州市中国矿业大学机电学院(南湖校区)B401室

邮政编码：221116

E-mail: liushanzeng@163.com

友情链接：

后台入口：[管理登陆](#)

版权所有 中国矿业大学机电学院©2011 电话：0516-83590777
地址：江苏省徐州市大学路1号中国矿业大学南湖校区 邮编：221116