

[首页](#)
[学院简介](#)
[师资队伍](#)
[学术研究](#)
[学生培养](#)
[学生工作](#)
[党群工作](#)
[校友专区](#)
[联系我们](#)

## 罗翔 副教授

发布者: 机械工程学院 发布时间: 2014-03-01 浏览次数: 6330



职称	副教授
办公室	机械楼527
联系电话	025-52090501-8527, 13605172739
E-mail	luox@seu.edu.cn

### 学习经历

2013年8月-2014年8月, 美国北卡罗莱纳大学夏洛特分校, 计算机科学与工程, 访问学者

2003年10月-2005年4月, 日本横浜国立大学, 计算机科学, 博士后

1999年9月-2002年5月, 东南大学, 机械设计及理论专业, 工学博士学位

1996年9月-1999年7月, 东南大学, 机械设计及理论专业, 工学硕士学位

1986年9月-1990年7月, 浙江大学, 化工机械及设备专业, 工学学士学位

### 工作经历

2002年5月至今, 东南大学机械工程学院, 历任讲师、副教授

1990年8月-1996年8月, 中石化南京烷基苯厂, 历任技术员、助理工程师、工程师

### 教授课程

机械工程测试与控制技术A, 本科二年级课程

机器人学及应用, 本科四年级课程

现代控制理论, 硕士研究生学位课程

机电综合实践, 本科四年级实践环节

毕业设计

### 研究方向

1. 机器两足步行的机理及步态优化方法; 目标是研究低功耗步行、高速步行、灵巧步行机器人的机理;
2. 两足步行机器人: 机器人机构优化设计、关节驱动技术、仿真技术及样机研制;
3. 冗余度机器人的路径优化方法; 复杂障碍环境中机器人的实时多目标优化与控制;
4. 运动控制技术: 电液、电机驱动技术;
5. 工业机器人控制技术: 跟踪最新的机器人运动控制技术、总线技术。

### 获奖情况

2011年, 东南大学教学优秀二等奖

### 论文著作

- [1] Xiang Luo\*, Liqin Zhu, Lei Xia, Principle and method of speed control for dynamic walking biped robots, *Robotics and Autonomous Systems*, 66, (2015), pp: 129-144 (SCI)
- [2] Fan Jian, Yan Xue, Luo Xiang, Real-time measure and control system of biped walking robot based on sensor, 2013 10th IEEE International Conference on Control and Automation (ICCA) Hangzhou, China, June 12-14, 2013, pp: 1229-1234 (EI)
- [3] 夏磊, 范坚, 戈亦文, 郝凤吉, 闫雪, 罗翔. 多模式驱动的机器人关节控制器设计及实验. *东南大学学报(自然科学版)*, Vol. 43, No. 4, pp: 729-735 (EI)
- [4] Luo Xiang, Zhuliqin, Xiaolei, Principle and method of speed control for biped robots, *IEEE-RAS International Conference on Humanoid robots*, October 15-17, 2013, Atlanta, Georgia, USA
- [5] Xiang Luo, Wenlong Xu, Planning and Control for Passive Dynamics Based Walking of 3D Biped Robots, *Journal Bionic Eng* Vol.9 No.2., 2012, pp 143-155 (SCI)

[6]钟林枫, 罗翔, 郭晨光等. 基于两点式步行吸引盆计算的稳定性分析[J]. 东南大学学报(自然科学版), 2011, 41(1): 89-94 (EI)

[7]X. Luo, W. Li, C. Zhu, Planning and Control of COP-Switch-Based Planar Biped Walking, Journal Bionic Eng Vol.8 No.1., 2011, pp 33-48 (SCI)

[8] Xiang Luo, Yanyun Chen, Fang Jia, Chi Zhu, Principle analysis and simulation for biomimetic biped walking, The 11th International Workshop on Advanced Motion Control, March, 21-24, 2010, Nagaoka, Japan (EI)

[9] Xiang Luo, Rui Guo, Chi Zhu, An Orbit Based Control for Biomimetic Biped Walking, Proceedings of the 2009 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics December 19 -23, 2009, Page(s): 2349- 2355, Guilin, China (EI)

[10] Luo Xiang, Zhang Jianzhong, Sensor-Based Biped Walking: A Sagittal Plane Research, The 15th International Conference on Mechatronics And Machine Vision In Practice (M2VIP08), Auckland, New Zealand, 2-4 December 2008 (EI)

[11] Xiang Luo, Chi Zhu, Atsuo Kawamura. Smooth Motion Control for biped robots. The IASTED International Conference on Robotics and Applications (RA2004), Hawaii, USA, August 23-25, 2004. (EI)

[12] Xiang Luo, Atsuo Kawamura. A Geometric Structure Based Self-Motion Control Algorithm for Redundant Manipulators. The 8th IEEE International Workshop on Advanced Motion Control, AMC'04-Kawasaki, Japan, March 25 - 28, 2004 (EI)

[13] 田梦倩, 罗翔, 黄雅一. 视觉伺服机器人对运动目标操作的研究. 机器人, 2003, 25(6): 548-553

[14] 罗翔, 席文明, 毛玉良, 颜景平. 基于传感伺服的机械手跟踪运动目标方法研究. 机械工程学报, 2002, 38(3): 24-29 (EI)

[15] 罗翔, 倪受东, 颜景平. 基于CAD模型的立体视觉目标运动估计. 东南大学学报, 2002, 32(3): 397-402 (EI)

[16] 罗翔, 颜景平. 一种新颖的冗余度机器人机构及其视觉伺服策略. 东南大学学报, 2001, 31(5): 28-33 (EI)

[17] 罗翔, 沈洁, 毛玉良, 颜景平. 存在驱动饱和约束下的机器人时间最优实时运动规划研究. 机器人, 2001, 23(1): 26-31

[18] 罗翔, 沈洁, 颜景平. 一种基于矢量分析的视觉伺服冗余机器人运动规划方法. 机器人, 2000, 22(4): 264-271 (EI Pageone)

科研项目

项目名称	项目类别	项目时间	工作类别	项目金
伺服驱动粉末成形机智能控制应用软件的研发与优化	企事业单位合作	2015.03-2018.02	项目负责人	5万
机器人仿人高速步行的关键机理、控制方法和实现技术	国家自然科学基金面上项目	2014.01-2017.12	项目负责人	80万
液压阻尼控制假肢膝关节研究'开发	企事业单位合作	2010.01-2011.12	项目负责人	4万
基于离散COP切换的两足机器人三维步行控制方法	国家自然科学基金面上项目	2010.01-2013.12	项目负责人	35万
低功耗步行机器人足的作用机理和设计方法研究	国家自然科学基金面上项目	2008.01-2009.12	项目负责人	32万
基于视线空间的多视觉融合机器人视觉伺服理论研究	江苏省自然科学基金面上项目	2006.01-2007.12	项目负责人	8.5万
视觉伺服运动目标捕捉机器人关键技术	江苏省自然科学基金创新人才基金	2003.01-2005.12	项目负责人	14万
基于纳米孔的超灵敏传感器设计'制造的基础理论研究	江苏省科技厅重大基础项目	2012.01-2014.12	参'	
基于纳米磁分离的多样本多位点高通量核酸分析系统及其关键技术研究	国家自然科学基金仪器仪表专项	2009.01-2011.12	参'	
高通量生物样本自动处理'分析系统研发	江苏省科技支撑项目	2009.01-2011.12	参'	

专利

专利号	专利名称	专利类型
201010590037.6	一种2D步行机器人脚步机构	授权发明
200910184810.6	关节助力调节装置	授权发明
201010236292.0	应用在智能膝关节上的电控液压阻尼缸装置	授权发明

