



学院概况 教学工作 师资队伍 院务工作 学术科研 研究生教学

简体中文 | English

站内搜索...



师资队伍

01/师资队伍

内页

[01/师资队伍](#)

[02/科研团队](#)



学历: 博士

职称: 副教授

电子邮箱: zg10227@sian.com.cn

移动电话: 15980905410

个人简介

个人概况:

张国亮: 工学博士, 副教授/硕士生导师。哈尔滨工业大学机械电子工程专业, 2005-2010年在哈尔滨工业大学机器人技术与系统国家重点实验室从事空间机器人的视觉应用研究, 获工学博士学位。研究方向: 机器人遥操作、机器人视觉伺服及应用、智能机器人控制。在相关领域发表学术论文30余篇, 其中EI源收录10余篇, SCI收录3篇, 申请专利6项。

教学信息

论文列表

暂时无

教学改革项目列表

- 创建校通识课《现代机器人技术》一门
- 校精品慕课《多彩机器人世界》一门
- 努力处理好理论教学与实践教学的关系, 注意培养学生的创新意识与能力, 指导学生参加各类国家、省级创新创业项目6项, 并获“中国大学生计算机设计大赛”等国家、省部级奖2项, 挑战杯1项。

科研信息

论文列表

- [1]张国亮, 王展妮, 王田. 具有亚像素精度的冗余特征机器人视觉伺服控制 [J]. 西南交通大学学报, 2016, 51(4):766-772(EI).
- [2]张国亮, 王展妮, 王田. 基于2D重构特征的模型化视觉伺服方法研究 [J]. 系统仿真学报, 2016, 6: 1255-1260.
- [3]张国亮, 赵竹琨, 杜吉祥, 王展妮, 王田. 基于视觉表情分析的交互式表情机器人系统研究 [J]. 小型微型计算机系统, 2017, 38 (6): 1381-1386.
- [4]王田, 缪海星, 蒋文贤, 张国亮, 蔡奕侨. 基于混沌路径的移动式安全监控方法[J]. 中南大学学报(自然科学版), 2016, 47(12):4115-4121.(EI)
- [5] 张国亮*, 吴琰翔, 王展妮, 王田. 基于视觉标记的增强现实系统建模及配准误差问题研究[J]. 计算机科学, 2015. 42(6):299-302
- [6] Tian Wang, Zhen Peng, Guoliang Zhang*, Bineng Zhong. Blue Card-green communications for exchanging information of mobile users[J]. Journal of Computational Information Systems, 10(20):1-8, 2014 (EI)
- [7]Tian Wang, Weijia Jia, Bineng Zhong, Hui Tian, Guoliang Zhang, BlueCat: An infrastructure-free System for Relative Mobile Localization, Ad Hoc & Sensor Wireless Networks 29 (1-4): 133-152,2015, SCI).
- [8] 张国亮*, 吴琰翔, 郭旺平. 简单视觉标记增强现实系统建模方法研究[J]. 小型微型计算机系统. 2014. 35 (11):2507-2511
- [9] Guoliang Zhang*, Zhanni Wang, Jixiang Du, Tian Wang, Zainan Jiang. A Generalized Visual Aid System for Teleoperation Applied to Satellite Servicing. International Journal of Advanced Robotic Systems, 2014 (SCI: 000331959300001).
- [10] 张国亮*. 弱标定冗余特征机器人视觉伺服方法研究. 华中师范大学学报(自然科学版). 2013, 47(2):168-171.
- [11] 张国亮*. 空间机器人的自主视觉伺服控制策略. 华中科技大学学报. 2012, 40(8): 103-106. (EI).
- [12] 张国亮*, 刘宏, 蒋再男等. 视觉辅助遥操作在卫星在轨自维护的应用, 北京航空航天大学学报. 2009, 35 (7): 882-886. (EI)
- [13] 张国亮*, 蒋再男, 刘宏. 分层码率控制策略在机器人遥操作中的应用. 哈尔滨工业大学学报. 2009, 41(3): 26-28. (EI)
- [14] 张国亮*, 谢宗武, 蒋再男等. 模糊化多视觉信息融合的视觉跟踪策略. 西安交通大学学报. 2009, 43(8): 33-37. (EI)
- [15]张国亮*, 王捷, 刘宏. 大范围视觉伺服方法在空间机器人上的应用. 西安交通大学学报. 2009, 43(1): 85-89. (EI)
- [16] Guoliang Zhang*, Bin Wang, Jie Wang and Hong Liu. A Hybrid Visual Servoing Control of 4 DOFs Space Robot. IEEE International Conference on Mechatronics and Automation. 2009: 3287-3292. (EI)

[17] 张国亮*, 谢宗武, 王捷等. 任务函数模型下机器人视觉伺服特性问题研究. 控制理论与应用. 2009,26(11): 1197-1203. (EI)

[18] 蒋再男*, 刘宏, 黄建斌, 张国亮. 基于阻抗内环的新型力外环控制策略. 航空学报. 2009, 30(8): 1515-1520. (SCI)

科研项目列表

主持或参加科研项目:

- 1、福建省自然科学基金面上基金 (2016J01302), 仿人机器人宇航员柔性自主可调遥操作及认知交互研究, 2016/01-2019/12, 主持.
- 2、国家自然科学基金青年项目-面向可重构多核处理器系统的分层次自适应优化机制研究 (61502181), 2016/01-2018/12, 在研、参加。
- 3、福建省教育厅项目 (JA15043), 面向嵌入式系统中混合缓存的低能耗绿色编译技术, 2015/07-2018/06, 参加。
- 4、国家自然科学基金青年项目-水下机器人控制系统体系结构通用化研究 (61403150), 2015/01-2017/12, 在研、参加。
- 5、福建省自然科学基金青年项目, 2013J05091、大时延环境下空间机器人遥操作控制方法研究、2013/01-2015/12, 已结题、主持。
- 6、华侨大学高层次人才科研启动项目, 11BS107、非确定环境中移动机器人的智能控制方法研究、2011/04-2015/12, 已结题、主持。
- 7、高等学校学科创新引智计划, B07018、装备制造制造科学与技术创新引智基地、2007/01-2009/12, 已结题、参加。
- 8、“863项目”, 2006AA04Z228、机电控一体化智能机器人关节的研究、2006.01-2009.12, 已结题、参加。
- 9、长江学者和创新团队发展计划, TRT0423、2005/01-2007/12, 已结题、参加。
- 10、国防科技工业民用专项科研技术研究项目, 卫星在轨自维护及遥操作关键技术, 2004.01-2007/12, 已结题、参加。

校内链接

华侨大学

信息科学与工程学院/ 材料科学与工程学院/ 化工学院/ 机电与自动化学院/ 土木工程学院/ 建筑学院/ 音乐舞蹈学院/ 华文学院

工学院/ 工商管理学院/ 旅游学院/ 文学院/ 美术学院/ 外国语学院/ 国际学院/ 数学科学学院/ 体育学院

校外链接

百度/ w3school

西安交通大学 / 乔治·梅森大学

厦门鑫点击科技有限公司/ 冠捷科技股份有限公司

学院概况

学院简介/ 现任领导/ 组织机构/ 学院沿革

教学工作

教学动态/ 专业设置/ 教学计划/ 教学研究

师资队伍

师资队伍/ 科研团队

院务工作

学院动态/ 学院发文/ 学子风采/ 就业信息/ 资料下载/ 学生工作/ 党建工作

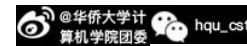
学术研究

科研动态/ 科研项目/ 学术论文/ 项目推广/ 校企合作

研究生教学

研究生动态/ 专业介绍/ 招生信息/ 导师简介

联系我们



厦门校区

办公室电话: 0592-6162559
 传真: 0592-6162556
 团委办公室: 0502-6162557
 教学秘书室: 0592-6162551
 企业招聘: 0592-6162557

泉州校区

办公室电话: 0595-22693250
 传真: 0595-22693309