

郝矿荣教授、博导

发布时间：2015-09-14 浏览次数：14012

个人简介

1991.10-1995.9 工学博士，应用数学与计算机，法国国立路桥工程师大学学科

研中心

1990.10-1991.7 工学硕士，机电一体化，法国巴黎高等师范大学机电自动化

技术研究中心

1986.9-1989.7 工学硕士，河北工业大学机械工程学院

1980.9-1984.7 工学学士，河北工业大学机械工程学院

东华大学信息科学与技术学院教授、博导。上海市机器人学会理事，上海市自动化学会理事。

研究方向

机器人控制、生物智能、机器视觉、智能感知等方面的研究与应用。

荣誉及获奖情况

相关成果获国家科技进步二等奖、上海市科技进步三等奖、教育部高等学校科学技术进步二等奖、中国纺织工业协会科学技术进步二等奖等。

主持完成国家自然科学基金、上海市基础研究重点项目和上海市教育委员会科研创新项目等项目。作为第二责任人完成国家863航天领域706重大专项子课题、国家自然科学基金以及河南省自然科学基金项目等。作为主要骨干参加国家自然科学基金重点项目“碳纤维成形过程的动态演变模型与协同控制（61134009）”等课题。

近五年承担的科研项目

主持完成国家自然科学基金（60775052）“基于几何不变量的旋转关节并联机器人动力学视觉伺服控制”、上海市基础研究重点项目（11JC1400200）“仿人形多气囊柔性并联机器人机电一体化研究”和（09JC1400900）“基于生物网络的大载荷装备多维检测与高精度协同智能控制方法”，以及上海市教育委员会科研创新项目（14ZZ067）“基于协同共生的仿人形多气囊群柔性并联机器人时空异构信息融合研究”等国家和省部级项目10多项。主持和参与完成多项横向课题。

近五年代表性论文、专利

出版《机器人几何代数模型与控制》等专著3部；在《Robotics and Autonomous Systems》、《International Journal of Systems Science》和《Imaging Science Journal》等刊物或会议发表论文160余篇，其中47篇被SCI收录，103篇被EI检索。申请国家发明专利60余项，授权国家发明专利27项。

联系信息

电话: 67792359

电子邮箱: krhao@dhu.edu.cn

Copyright©2011 松江校区: 上海市松江区人民北路2999号 201620, 延安路校区: 上海市延安西路1882号 200051
沪ICP备05003365 webmaster@dhu.edu.cn