Adobe Flash Player 已不再受支持

基本信息

姓　　名： 周超

职　　称： 研究员、博士生导师

联系电话： 010-82544790

电子邮件： chao.zhou@ia.ac.cn

联系地址： 北京市海淀区中关村东路95号

邮政编码： 100190

个人网页

教育背景

- 2003年-2008年，中国科学院自动化研究所，复杂系统管理与控制国家重点实验室，获博士学位
- 1999年-2003年，东南大学，自动控制系，获学士学位

研究领域

- 机器人控制、微操作机器人、仿生机器鱼

工作经历

- 2008.7－2011.9，中国科学院自动化研究所任助理研究员
- 2011.10－2016.9，中国科学院自动化研究所任副研究员
- 2016.10－至今，中国科学院自动化研究所任研究员
- 2013.4-2014.4和2014.8-2014.10在University of Toronto访问

获奖情况

- 2013仿生机器鱼高效与高机动控制的理论与方法，北京市科学技术奖，一等奖
- 2006 Student Award, The Third International Symposium on Aero Aqua Bio-mechanisms

学术兼职

- 2015年－至今 CAAI智能服务专业委员会委员
- 2013年－至今，自动化学会青年工作委员会委员

代表论著

[1] **Zhou, Chao**, Gong, Zheng, Chen, Brandon K., Cao, Zhiqiang, Yu, Junzhi, Ru, Changhai, Tan, Min, Xie, Shaorong, Sun, Yu(*), A Closed-Loop Controlled Nanomanipulation System for Probing Nanostructures Inside Scanning Electron Microscopes, *IEEE-ASME Transactions ON Mechatronics*, 2016, 21(3): 1233-1241

[2] **Chao Zhou**, Zeng-Guang Hou, Zhiqiang Cao(*), Shuo Wang, Min Tan, Motion modeling and neural networks based yaw control of a biomimetic robotic fish, *Information Sciences*, 2013, 237: 39-48

[3] **Zhou, Chao**, Cao, Zhiqiang, Hou, Zeng-Guang, Wang, Shuo, Tan, Min, Backward swimming gaits for a carangiform robotic fish, *Neural Computing & Applications*, 2013, 23(7-8): 2015-2021

[4] **Zhou Chao**, Cao ZhiQiang, Wang Shuo, Tan Min, A marsupial robotic fish team: Design, motion and cooperation, *Science in China - Series E: Technological Sciences*, 2010, 53(11): 2896-2904

[5] **Zhou, C**, Cao, Z., Wang, S., Tan, M., The design, modelling and implementation of a miniature biomimetic robotic fish, *International Journal of Robotics and Automation*, 2010, 25(3): 210-216

[6] **Zhou, Chao**, Tan, Min, Gu, Nong, Cao, Zhiqiang, Wang, Shuo, Wang, Long, The Design and Implementation of a Biomimetic Robot Fish, *International Journal of Advanced Robotic Systems*, 2008, 5(2): 185-192

[7] Shen, Fei, Cao, Zhiqiang(*), **Zhou, Chao**, Xu, De, Gu, Nong, Depth control for robotic dolphin based on fuzzy PID control, *International Journal of Offshore and Polar Engineering*, 2013, 23(3): 166-171

[8] Cao, Zhiqiang, Cheng, Long, **Zhou, Chao**, Gu, Nong, Wang, Xu, Tan, Min, Spiking neural network-based target tracking control for autonomous mobile robots, *Neural Computing & Applications*, 2015, 26(8): 1839-1847

[9] Wang, Yu, Wang, Shuo, Tan, Min, **Zhou, Chao**, Wei, Qingping, Real-Time Dynamic Dubins-Helix Method for 3-D Trajectory Smoothing, *IEEE Transactions on Control Systems Technology*, 2015, 23(2): 730-736

[10] Wang, Yu, Wang, Shuo, Wei, Qingping, Tan, Min, **Zhou, Chao**, Yu, Junzhi, Development of an Underwater Manipulator and Its Free-Floating Autonomous Operation, *IEEE/ASME Transactions on Mechatronics*, 2016, 21(2): 815-824

发明专利

[1] **周超**，曹志强，王硕，谭民，董翔，基于重心改变的仿生机器鱼深度控制方法，2008.12.3-2027.5.31，北京，CN200710099867.7

[2] **周超**，曹志强，王硕，谭民，董翔，子母式仿生机器鱼系统，2008.12.3-2027.5.31，北京，CN200710099868.1

[3] **周超**，曹志强，王硕，谭民，董翔，应用于水下机器人的开放式负载舱，2008.12.3-2027.5.31，北京，CN200710099870.9

[4] 曹志强，谭民，王硕，**周超**，微小型可浮潜玩具机器鱼，2008.12.17-2027.6.13，北京，CN200710118866.2

[5] 曹志强，**周超**，谭民，石坤，一种网络化多机器人系统，2010.12.15-2030.7.28，北京，CN201010240033.5

[6] 谭民，喻俊志，**周超**，徐德，曹志强，危常明，沈飞，一种仿生机器海豚，2010.12.15-2030.8.11，中国，CN201010251497.6

[7] 谭民，曹志强，王硕，**周超**，三维运动仿生机器鱼，2009.1.21-2027.7.18，北京

[8] 谭民，曹志强，**周超**，杨丽，袁瑗，张文文，马莹，多机器人协调队形控制方法，2010.3.31-2028.9.24，北京，CN200810222774.3

[9] 谭民，曹志强，**周超**，王旭，石坤，基于脉冲神经网络的机器人跟踪目标的控制方法，2012.2.8-2030.7.28，北京，CN201010240067.4

[10] 王硕，谭民，王宇，**周超**，一种轻量化的机械臂机构，2013.7.31-2033.5.14，北京，CN201310176775.X

电话：010-82544528 传真：010-82544799 地址：北京市海淀区中关村东路95号

技术支持：中国科学院自动化研究所复杂系统管理与控制国家重点实验室 京ICP备05002853号