网站个人信息

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 姓 名 | 张宇 | 性 别 | 男 | 照片 |  |
| 国 籍 | 中国 | 学 位 | 博士 |
| 所学专业 | 机械工程 | 毕业院校 | 河北工业大学 |
| 职 称 | 讲师 | 职称类别 | 教师 | 导师类别 | 硕士生导师 |
| 电子邮件 | zhangyu74@ncu.edu.cn | 所在单位 | 先进制造学院测控技术与仪器系 | | |
| 个人信息 | 江西南昌人，工学博士，硕士生导师，测控技术与仪器系副主任，主要研究方向为嵌入式计算机系统与机器人智能感知。 | | | | |
| 教育经历 | 2010-2019，河北工业大学，机械制造及其自动化，工学博士  2002-2005，南昌大学，化工过程机械，工学硕士  1998-2002，南昌大学，过程装备与控制工程，工学学士 | | | | |
| 工作履历 | 2005 - 至今，南昌大学测控技术与仪器系教师 | | | | |
| 科研项目 | [1] 多场耦合作用下模内组装成型机理及其形性协同调控机制, 国家自然科学基金项目, 2015.  [2] 面向工业4.0的智能数控加工装备共性关键技术及应用研发, 江西省重点研发计划项目, 2016.  [3] 高速数控车削加工集成监测系统及应用技术, 工信部国家重大专项, 2009.  [4] 高速数控机床动静态集成监控系统，国家自然科学基金项目，2014.  [5] 面向柔性生产线的智能数控加工装备共性关键技术及应用研发, 河北省重点研发计划项目, 2015. | | | | |
| 科研成果 | 学术论文：  [1] a novel tactile sensor with multimodal vision and tactile units for multifunctional robot interaction[J], Robotica, 2024,.  [2] 面向动力学特性监测的主轴系统数字孪生体[J], 中国机械工程, 2020, 31(18): 51-60.  [3] 聚合物多相分层流动黏弹性包围机制的数值模拟[J], 复合材料学报, 2014, 31(6): 1618-1625.  [4] 熔体挤出速度对共挤吹塑型坯离模膨胀影响的数值模拟[J], 中国塑料, 2014,28(7):65-71.  [5] 微细万向球形机械运动副模内微装配成型控形模拟研究[J], 中国塑料, 2023,37(1):66-72.  [6] 基于NB-IoT的静载检测仪系统设计[J].传感器与微系统,2021,40(12):105-107.  [7] 基于LTE Cat-1的无线静力水准仪系统设计[J], 大地测量与地球动力学, 2022, 42(01):104-110.  [8] 基于FV-DCNN的塑料垃圾精细分类模型[J], 传感器与微系统,2021.40(6):118-120.  [9] 成型温度对聚合物微型机械模内组装成型流固耦合变形的影响[J], 工程塑料应用,2013,41(2):43-47.  [10] 熔体注射温度对聚合物水辅共注成型过程的影响[J], 工程塑料应用,2013,41(01):47-50.  发明专利与软件著作权：  [1] 一种数控铣床铣削颤振智能监测系统, 202110348220.  [2] 碳排放量实时监测平台, 2023SR1040980  [3] 基于小波核卷积神经网络的刀具磨损监测平台, 2021SR161624128  [4] 地表水水质参数在线智能监测系统, 2024SR0267013  获奖：  河北省科技进步二等奖，2015，河北省人民政府 | | | | |