网站个人信息

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 姓 名 | 石志新 | 性别 | 男 | 照片 | C:\Users\Lenovo\Desktop\照片.jpg |
| 国籍 | 中国 | 学位 | 博士 |
| 所学专业 | 机械电子工程 | 毕业院校 | 南昌大学 |
| 职称 | 教授 | 职称类别 | 正高级 | 导师类别 | 硕士生导师 |
| 电子邮件 | shizhixin@ncu.edu.cn | 所在单位 | 南昌大学先进制造学院 | | |
| 个人信息 | 石志新，博士，教授，硕士生导师，机械工程系主任。长期从事机器人机构学、智能装备设计与研发方面的科研工作，主持国家自然基金项目2项，参与国家重点研发项目1项、国家自然基金项目3项；发表学术论文100余篇；授权国家发明专利20余项；获江苏省科学技术二等奖1项、江西省教学成果二等奖1项；以副主编身份编写教材3部；指导学生参加各类学科竞赛获国家级及省级奖项80余项。 | | | | |
| 教育经历 | 2004.09-2008.06，南昌大学机电工程学院，机械电子工程，博士研究生。 | | | | |
| 工作履历 | 2004.07-至今，南昌大学，历任助教、讲师、副教授、教授（期间于2013.07-2014.08，赴江苏省如皋市挂职锻炼，任如城街道党工委副书记）。 | | | | |
| 科研项目 | 1、基于神经网络的机器人结构自动分析与综合理论及其应用研究；  2、基于内蕴几何观点的弯曲平移机构型综合理论及其应用研究；  3、脑损伤后智能外骨骼机器人辅助康复体系的研究与开发；  4、狭小空间旋转电弧传感四轮驱动全轮转向移动焊接机器人关键技术研究；  5、基于序单开链的机器人机构运动学和动力学新理论及其应用研究。 | | | | |
| 科研成果 | **论文**  （1）**石志新**，叶梅燕，罗玉峰．弯曲平移机构运动特征描述与分析方法研究．机械工程学报，2020,56(21):79-88．  （2）**Shi Z.X.**, Luo Y.F., Hang L.B., Yang T.L., A Simple Method for Inverse Kinematic Analysis of the General 6R Serial Robot．ASME J. of Mechanical Design,2007,29(8):793-798.  （3）**石志新**,叶梅燕,罗玉峰 等．四自由度两模式并联机构结构综合与位置分析．农业机械学报，2017,48(4):383-389.  （4）**石志新**，叶梅燕，罗玉峰 等．3T1R并联机构结构设计与位置分析．农业机械学报，2016,47(08):364-369．  （5） **石志新**，叶梅燕，毛志伟 等．5-5型并联机器人位置正解的简单算法．农业机械学报，2014,45(03):314-319．  （6）叶梅燕，**石志新**，罗玉峰 等．机器人机构方位特征集自动生成算法．农业机械学报，2018,49(1):397-403．**通讯作者**  （7）叶梅燕，**石志新**，罗玉峰 等．机器人末端运动特征几何化描述与分析方法．农业机械学报,2019,50(03):388-395．**通讯作者**  （8） 叶梅燕，**石志新**，罗玉峰等．空间曲线平移并联机构构型综合与分类．农业机械学报，2019,50(6):397-404．**通讯作者**  （9）谢冬福，罗玉峰，**石志新**等．基于向量组的动静平台几何装配条件自动分析与综合方法．中国机械工程，2017,28(24):2957-2963．**通讯作者**  （10）谢冬福，罗玉峰，**石志新** 等．多移动机器人协同模式及其倾翻稳定性研究．中国机械工程，2020,31(20):2472-2485．**通讯作者**  （11）Du, Xing; Wu, Longyong; Miao, Jiacheng; Li, Xiaobing; **Shi, Zhixin**; Chen, Bingkui．Time-varying contact characteristics of the planetary roller screw mechanism considering nonuniform surface waviness．Tribology International,2023,187:108668-108689．**通讯作者**  **授权发明专利**  （1） **石志新**，何新勇，谢冬福，毛志伟，叶梅燕．一种二平移二转动并联机器人装置，2017,ZL201510644918.4．  （2） **石志新**，叶梅燕，毛志伟．一种三平移一转动并联机器人装置，2017,ZL201510642569.2．  （3） **石志新**，叶梅燕，毛志伟．具有两种操作模式的并联机器人装置，2018,ZL201621189678.X.  （4） **石志新**，林浩，叶梅燕，谢冬福．一种新型管道插接相贯线焊缝焊接机器人装置，2022,ZL202011426625.6.  （5） **石志新**，叶梅燕，李少帅，谢冬福.一种新型可穿戴式助行机器人机构装置，2023,ZL201910031253.8.  （6） **石志新**，叶梅燕，高波，林浩.一种具有圆柱面平移和一维转动并联机器人装置，2023,ZL202111423164.1.  （7） **石志新**，李志鹏，叶梅燕，谢冬福. 一种环抱吞咽式脐橙采摘执行器，2023,ZL201910746902.2.  （8） **石志新**，叶梅燕，谢冬福.一种用于两贯交圆锥焊接机器人装置，2023,ZL201910243987.2.  （9） **石志新**，叶梅燕，谢冬福.一种用于圆柱与球贯交焊接的机器人装置，2023,ZL201910244803.4.  （10）**石志新**，叶梅燕，谢冬福.一种用于圆柱与圆锥贯交焊接机器人装置，2023,ZL201910243950.X.  （11）**石志新**，叶梅燕，谢冬福.一种用于圆锥与球贯交焊接的机器人装置，2023,ZL201910243959.0.  （12）**石志新**，莫玲玲，叶梅燕，谢冬福.一种针对久坐人群腰背疲劳的办公保健椅，2024,ZL201910746903.7.  （13）叶梅燕，**石志新**，谢冬福.一种用于两贯交圆柱焊接的机器人装置，2024,ZL201810022042.3.  （14）谢冬福,罗玉峰,**石志新**.一种可重构六足机器人装置，2024, ZL201910080081.3.  （15）毛志伟，周少玲，**石志新**，王艳庆.用于移动焊接机器人的复合轮，2015,ZL201210489644.2.  （16）毛志伟，周少玲，**石志新**，王艳庆.用于移动焊接机器人的柔性磁吸附方法, 2015,ZL201210489710.6.  （17）孟庆梅,沈惠平,邵国为,杨廷力,**石志新**. 一种低耦合度两运动副动平台的三平移一转动并联机器人机构，2016,ZL201610141831.X.  **科研奖励**  杨廷力，沈惠平，刘安心，罗玉峰，金琼，杭鲁滨，**石志新**，邓嘉鸣．机器人机构设计的现代系统理论与方法，江苏省科学技术二等奖，2015． | | | | |