

研究生导师简介模板

姓名：李金良	 37020251705120029
系部：机电学院机电系	
职称：副教授	
联系方式：0532-80681263	
通讯地址：山东科技大学机电学院	
个人简介： <p>2005 年于上海交通大学机器人研究中心获机械电子工程博士学位，IEEE 会员、中国机械工程学会会员，现为山东科技大学机械电子工程学院副教授，硕士研究生导师。主要从事特种机器人和智能机器人的应用基础性研究工作，研究领域涉及特种机器人、机器人智能控制等。作为主要技术骨干参与了国家 863 重大专项“缆索机器人”等多项科研任务，获上海交通大学优秀博士学位论文基金（200304）资助，获 2 项软件著作权和 4 项实用新型专利，发表论文 40 余篇，其中 EI 收录 21 篇；教育部博士学科点专项科研基金“复杂地形下仿人机器人自适应行走控制的研究（2010371820004）”与国家安监局重点科技计划项目“救援机器人地图创建技术的研究（10-066）”资助。</p>	
学术兼职： <p>IEEE 会员、中国机械工程学会会员</p>	
研究领域： <p>机器学与机器人技术、穿戴式机器人、特种机器人</p>	
教学科研情况（项目）： <p>1、教育部高校博士学科点专项科研基金，20103718120004，复杂地形下仿人 机器人 自适应行走控制的研究</p> <p>2. 山东省优秀中青年科学家科研奖励基金，2012BSB01383，基于混沌 CPG 方 法的仿人 机器人运动控制研究</p> <p>3. 国家安监局安全生产重大事故防治关键技术重点科技项目“救援机器人地图 创建技术研究（编号：10-066）</p>	

学术成果（论文、专利、获奖等）：

1. Li Jinliang (李金良), Bao Jihua, Yu Yan. Localization for a rescue robot based on NDT scan matching. Key Engineering Materials.
2. Li Jinliang (李金良), Bao Jihua, Yu Yan. Study on localization for rescue robots based on scan matching. IEEE International Conference on Information and Automation:1908-1912.
3. Li Jin-liang (李金良), Lu Tian-sheng. Study of dynamic stable control for a leg-wheeled robot. Journal of Harbin Institute of Technology.)
4. 李金良, 吕恬生. 非完整约束下腿轮式机器人的路径跟踪控制. 哈尔滨工业大学学报.
5. 李金良, 吕恬生. 腿轮式机器人的自适应模糊控制. 机器人.
6. 李金良, 吕恬生, 赵荣岗. 腿轮式机器人自适应控制的研究. 中国机械工程.
7. 李金良 ; 包继华; 于岩, 双足溜冰机器人步态规划的研究, 机械设计与制造
8. 李金良 ; 包继华; 于岩. 基于遗传算法的腿轮式机器人运动姿态优化, 机床与液压
9. 李金良 ; 孙友霞; 姜雪; 谷明霞, 两足溜冰机器人运动控制系统 , 中国科技论文
10. 李金良 ; 孙友霞, 溜冰机器人地面反作用力的建模研究, 机床与液压

荣誉称号：