

姓名	马飞	性别	男	职称	讲师
最后学历	研究生	最后学位	工学博士	获学位单位	中国矿业大学（北京）
任硕导时间	2024.02	任博导时间	/	E-mail	mf@bistu.edu.cn
所属学科 及学科方向	机械工程			研究方向 1	机器人控制与感知技术
	机器人技术			研究方向 2	智能装备技术
工作简历	2018.07-至今，北京信息科技大学，机电工程学院				
科研项目情况	1.国防横向，X型防护测试系统开发，2021，主持 2.横向项目，速动法桩基检测模型装置研发，2021，主持 3.横向项目，沉管最终接头水下注浆工艺模型试验装置开发测试，2021，主持 4.横向项目，高精度盾尾间隙动态监测与智能管片排布系统开发，2021，参与 5.横向项目，实验室空间舱关键结构强度校核，2022，主持 6.横向项目，实验室空间舱电气系统设计，2022，主持 7.国防横向，X型便携式柔性单元测试仪器开发，2022，主持 8.横向项目，混凝土与岩石摩阻系数测试装备数据采集系统研发，2023，主持				
主要科研成果	论文（仅第一作者）： [1]马飞,王潇,孙巍伟等.自动存取系统路径规划及动力学仿真分析[J].制造业自化,2023,45(08):167-170+177. [2]马飞,代锟,孙巍伟.基于数字孪生的物流拣选虚拟调试系统设计[J].机床与液压,2023,51(16):95-100. [3]马飞,李启光,王文胜等.双龙门式打捞作业机械臂设计与仿真[J].重庆理工大学报(自然科学),2023,37(09):100-107. [4]马飞,孙巍伟,马凤仪.包装流水线双垛型高速码垛系统设计[J].包装工程,2024,45(13):221-229.DOI:10.19554/j.cnki.1001-3563.2024.13.025. [5]Ma, F.; Sun, W.; Jiang, Z.; Suo, S.; Wang, X.; Liu, Y. Industrial Robot Trajectory Optimization Based on Improved Sparrow Search Algorithm. Machines 2024, 12, 490.				
获奖情况	北京市普通高校优秀大学生毕业设计指导教师				
开授课程	机器人技术基础 A、机电系统建模与仿真、机器人系统建模与仿真、运动控制系统编程实训				
参加学术团体	无				