

姓名	刘相权	性别	男	职称	副教授
最后学历	博士研究生	最后学位	工学博士	获学位单位	北京航空航天大学
任硕导时间	2017年	任博导时间		E-mail	18600023925@163.com
所属学科及学科方向	机械工程			研究方向 1	机器人控制
	机器人技术			研究方向 2	机电控制
工作经历	1. 1996.09-2002.07, 石家庄天同拖拉机有限公司, 技术员 2. 2009.09-至今, 北京信息科技大学机电工程学院, 副教授				
科研项目情况	1. 管道机器人电缆恒张力控制系统的研究, 校基金项目, 主持, 已结题 2. 自由度随动式机械臂开发, 横向课题, 主持, 已结题 3. 智能下肢康复训练机器人关键技术研究, 北京市面上项目, 主持, 已结题 4. 仓储货物拣选机器人智能调度与协同作业关键技术研究, 校信息+项目, 主持, 已结题 5. 耐火砖自动化生产线关键技术开发, 横向课题, 2018年-至今, 15万, 主持, 在研 6. 空地人立体化消防协同作战系统研发与应用, 市科委项目, 250万, 参与, 已结题 7. GHJ-D型平行滚焊机全自动控制程序设计, 横向课题, 2022年-至今, 15万, 主持, 在研				
主要科研成果	1. 面向目标空间高灵活性的协作机器人尺寸优化[J].机械传动.(已录用) 2. 基于虚拟环境的拣选机器人设计和仿真实现, 北京信息科技大学学报, 2021年第3期 3. 肢体康复训练机器人结构设计及运动学分析, 机械设计与制造, 2017年第9期 4. 一种足球机器人整体结构, ZL201510388773.6,发明专利, 授权时间:2017.09,排名第1 5. 蠕动式管道机器人爬行机构, ZL201310656981.0,发明专利, 授权时间:2017.08,排名第1 6. 盒装药品自动出库控制方法, ZL201210555708.4,发明专利, 授权时间:2015.09,排名第1 7. 机器人操作系统(ROS)及仿真应用[M].北京:机械工业出版社, 2022, 第1作者 8. CoppeliaSim在机器人仿真中的应用实例[M].北京:北京邮电大学出版社, 2023, 第1作者				
获奖情况	1. 2022年度获评校级优秀班主任 2. 2022年荣获机电工程学院“教学标兵”称号 3. 2021年北京市教育教学成果一等奖(排名第6) 4. 2021年获北京信息科技大学教育教学成果特等奖1项(排名第6) 5. 2017年获评校级优秀共产党员				
开授课程	本科生课程:机械原理、机械设计基础、专业导论、机器人概论;研究生课程:机器人学与仿真				
参加学术团体	1. 北京市高等教育学会机械原理研究会会员 2. 信息技术新工科产学研联盟机器人专业工作委员会委员				