

姓名	白龙	性别	男	职称	高级实验师
最后学历	博士研究生	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	2018.12	任博导时间	无	E-mail	bailong0316jn@126.com
所属学科及学科方向	动力学与控制（分析力学、多体系统动力学）			研究方向 1	多体系统动力学的计算几何力学方法及数字孪生
	机器人科学与工程			研究方向 2	机器人动力学设计
工作简历	2017.11-至今，北京信息科技大学机电工程学院，高级实验师				
科研项目情况	<p>1、国家自然科学基金青年基金：刚柔耦合航天器动力学建模及最优控制的几何方法研究（24 万），2019-2021，主持</p> <p>2、北京市教委科技计划一般项目：刚柔耦合并联机器人机构动力学建模的几何方法研究(15 万)，2019-2020，主持</p> <p>3、北京信息科技大学勤信英才项目：非完整约束系统动力学建模的几何方法研究（10 万），2019.1-2020.12，主持</p>				
主要科研成果	<p>[1] <b>Bai Long</b>, Ge Xinsheng, Xia Lili. Lie Group Variational Integrator on Close Loop Vector Space without Multiplier[J]. Mechanical Science, 2024, 15(1): 169-181.</p> <p>[2] <b>Bai Long</b> ,Ge Xinsheng .Dynamic modeling of spacecraft solar panels deployment with Lie group variational integrator[J].Theoretical Applied Mechanics Letters,2018,8(06):415-424.</p> <p>[3] <b>Bai Long</b>, Ge Xinsheng, Xia Lili. Comparison of Long Time Simulation of Hamilton and Lagrange Geometry Dynamical Models of a Multibody System[J]. Journal of Theoretical and Applied Mechanics, 2022,60(4): 687-704.</p> <p>[4] Sun Weiwei, <b>Bai Long</b>, Ge Xinsheng, Xia Lili. Long Time Simulation Analysis of Geometry Dynamics Model under Iteration. Applied Science, 2022,12(10):4910.</p> <p>[5] Xia Lili, <b>Bai Long</b>. Preservation of adiabatic invariants for disturbed Hamiltonian systems under variational discretization[J]. Acta Mech, 2020(231): 783–793.</p> <p>[6]白龙,刘佳伟. 足式机器人腿部零动力元机构设计及运动学分析, 中国工程机械学报, 2022.12, 20(6):482-487.</p>				
获奖情况					
开授课程	<p><b>本科生课</b>：机械原理、机械设计基础、计算机辅助设计、有限元分析基础、虚拟样机技术、机械创新设计、数值分析、设计综合实践、现代设计方法综合实践、机械原理课程设计</p> <p><b>实验课</b>：机械原理实验、机械设计实验、机械设计基础实验、计算机辅助设计上机操作（ADAMS,MATLAB）、有限元分析上机操作(ANSYS,MATLAB), 数值分析上机操作（MATLAB）</p> <p><b>研究生课</b>：多体系统动力学、数字化设计</p>				
参加学术团体					