

姓名	杨会	性别	女	职称	副教授
最后学历	博士研究生	最后学位	博士	获学位单位	北京交通大学
任硕导时间	2025	任博导时间	无	E-mail	hyang@bistu.edu.cn
所属学科及学科方向	机械工程			研究方向 1	智能机械设计与机器人技术
	机器人技术			研究方向 2	机器人设计及应用
工作经历	1. 2023.01—至今, 北京信息科技大学, 机电工程学院, 副教授 2. 2021.09—2022.12, 北京信息科技大学, 机电工程学院, 讲师				
科研项目情况	1. 北京市教委科技一般项目, 大型航天器隔热层灌注机器人机构尺寸误差与结构变形的系统建模方法研究, 15 万, 主持, 在研; 2. 企业横向项目, 模拟减震式矿山高压防爆交流输出电抗器结构设计与开发, 15 万, 主持, 在研; 3. 事业单位委托项目, 模拟平台传动结构选型计算与复算校核, 4 万, 主持, 在研;				
主要科研成果	一、论文发表 (仅第一作者) [1] Hui Yang , Wen Shi, Zhongjie Long, Zhouxiang Jiang. Structural Design and Analysis of Multi-Directional Foot Mobile Robot[J]. Applied Sciences, 2024, 14(15): 1-24. (SCI) [2] Hui Yang , Hairong Fang, Yuefa Fang, Xiangyun Li. Dimensional Synthesis of a Novel 5-DOF Reconfigurable Hybrid Perfusion Manipulator for Large-scale Spherical Honeycomb Perfusion[J]. Frontiers of Mechanical Engineering, 2021, 16(1): 46-60. (SCI) [3] Hui Yang , Hairong Fang, Xiangyun Li, Yuefa Fang. Workspace Augmentation for the Large-scale Spherical Honeycombs Perfusion Using a Novel 5-DOF Reconfigurable Manipulator[J]. Journal of Mechanisms and Robotics, 2020, 12(6): 0-064501. (SCI) [4] Hui Yang , Hairong Fang, Yuefa Fang, Haibo Qu. Kinematics Performance and Dynamics Analysis of a Novel Parallel Perfusion Manipulator with Passive Link[J]. Mathematical Problems in Engineering, 2018, 2018:0-6768947. (SCI) [5] Hui Yang , Hairong Fang, Yuefa Fang. Dynamics Analysis and Simulation of a Novel Parallel Perfusion Robot[J]. Journal of Central South University (Science and Technology), 2019, 50(9): 2118-2127. (EI) [6] Hui Yang , Hairong Fang, Dian Li, Yuefa Fang. Kinematics Analysis and Multi-objective Optimization of a Novel Parallel Perfusion Robot[J]. Journal of Beijing University of Aeronautics and Astronautics, 2018, 44(3):568-575. (EI) [7] Hui Yang , Hairong Fang, Qiaode Jeffrey Ge, Yuefa Fang. On the Kinematic Performance of a Novel 5-DOF Reconfigurable Hybrid Manipulator with Ultra Large Workspace for Automatic Perfusion of a Large-scale Spherical Honeycomb Structure[C]. ASME 2019 International Design Engineering Technical Conferences (IDETC), Anaheim, CA, US, August 18-21, 2019. (EI) 二、专利申请 [1] 杨会 ; 房海蓉; 方跃法; 一种具有可重构调节装置的新型五自由度混联机构, 2018-6-6, 中国, ZL 2018 1 0575480.2.				

	[2] 房海蓉; 朱通; 杨会 ; 张海强; 姜丙山; 一种具有可重构特性的大行程五自由度混联机床, 2020-08-11, 中国, ZL 2019 1 0302158.7.
获奖情况	[1] 2024年7月 主讲的《机械原理》课程教案获北京高校优质本科教案 [2] 2023年3月 主讲的《机械原理》课程入选北京信息科技大学首批课思政微视频优秀教学案例库
开授课程	机械原理、机械系统设计学、虚拟样机技术、科技前沿与创新创业讲座
参加学术团体	