

姓 名	唐凯	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	北京理工大学
任硕导时间	2020.1	任博导时间	无	E-mail	tangkai@bistu.edu.cn
所属学科 及学科方向	机械工程			研究方向 1	智能传感与控制
	机器人技术			研究方向 2	人工智能与机器学习
工作简历	2022.10 至今	北京信息科技大学	机电工程学院	副教授，硕导，院长助理	
	2020.01-2022.10	北京信息科技大学	机电工程学院	副教授，硕导	
	2019.12-2020.01	北京信息科技大学	机电工程学院	副教授	
	2019.07-2019.12	北京信息科技大学	机电工程学院	讲师	
	2016.09-2019.06	北京理工大学	机电学院	助理研究员/博士后	
科研项目情况	<p>1 天舟货运飞船搭载空间科学试验项目，2023，主持；</p> <p>2 长光卫星科技集团：高分 02 训练星数传测控系统研制，2023~2025，主持；</p> <p>3 国家自然科学基金青年基金：高空长航时太阳能无人机荷电机理及静电防护研究（51707008），2018~2020，主持；</p> <p>4 中国博士后科学基金特别资助项目：复合材料无人飞行器静电特性与探测方法研究（2018T110053），2018~2019，主持；</p> <p>5 中国博士后科学基金面上项目（一等）：复合材料无人飞行器荷电机理与静电特性研究（2017M620021），2017~2019，主持；</p> <p>6 中国航天员科研训练中心课题：基于表面肌电信号的人机交互系统研制，2022，主持；</p> <p>7 中国电力科学研究院课题：近电告警系统研制，2021-2022，主持；</p> <p>8 航天科技集团第十一研究院课题：太阳能无人机静电防护研究（201720241229）2017~2019，主持；</p> <p>9 航天科工集团第二研究院第 207 所横向课题：周期性微纳米结构加工工艺研究及样件制作，2019~2020，主持；</p> <p>10 促进高校内涵发展——科研水平提高项目：高空长航时太阳能无人机静电防护方法及自供能技术研究，2020，主持；</p> <p>11 航天科工集团第二研究院第 207 所横向课题：超高温电磁散射敷设特征抑制材料机理，2020~2021，主持；</p> <p>12 中国电力科学研究院项目：电场传感器研究，2022~2023，主持。</p>				
主要科研成果	<p>主持国家级科研项目 4 项，作为主要人员参与国家级、省部级科研项目 9 项，出版《静电探测原理及应用》、《面向工业 4.0 的智能制造技术与应用》等著作 2 部，发表 SCI、EI 检索学术论文 10 余篇，获授权国家发明专利 13 项。</p> <p>1 专著： 国家出版基金项目，“十三五”国家重点出版物出版规划项目： 陈曦，李鹏斐，唐凯，崔占忠 著，静电探测原理及应用，北京理工大学出版社，2019.06. 孙巍伟，卓亦君，唐凯 等 编著，面向工业 4.0 的智能制造技术与应用，化学工业出版社，2022.07.</p> <p>2 SCI 论文（一作）：</p>				

	<p>(1) Kai Tang, Pengfei Li, Chuang Wang, Yifei Wang and Xi Chen*, Real-Time Hand Position Sensing Technology Based on Human Body Electrostatics. Sensors, 2018, 18, 1677; doi:10.3390/s18061677. (SCI IF: 3.03)</p> <p>(2) Kai Tang, Aijia Liu, Wei Wang, Pengfei Li, and Xi Chen*, A Novel Fingerprint Sensing Technology Based on Electrostatic Imaging. Sensors, 2018, 18, 3050; doi:10.3390/s18093050. (SCI IF: 3.031)</p> <p>(3) Kai Tang, Xi Chen*, Wei Zheng, Qingwei Han, Pengfei Li, A Non-contact Technique Using Electrostatics to Sense Three-dimensional Hand Motion for Human Computer Interaction, Journal of Electrostatics, 2015, 7, 77, 101-109. (SCI IF: 1.398)</p> <p>3 授权专利:</p> <p>(1) 一种基于静电和肌电探测的人机交互方法, ZL201210229985.6.</p> <p>(2) 一种基于静电探测的非接触式人机交互方法, ZL201210229992.6.</p> <p>(3) 一种用于跟踪人体手部运动轨迹的非接触式静电探测方法, ZL201210229753.0.</p> <p>(4) 一种移动电荷源实时位置探测方法, ZL201610516862.9.</p> <p>(5) 一种安全系统, ZL201218002326.X.</p> <p>(6) 一种用于测量手部运动速度的非接触式静电探测方法, ZL201210229875.X.</p> <p>(7) 一种移动电荷源运动速度和方向探测方法, ZL201610516790.8.</p> <p>(8) 一种安全控制方法, ZL201418007283.3.</p> <p>(9) 一种结构设计, ZL201418007282.9.</p>
<p>获奖情况</p>	<p>1 XX 设计挑战赛 全国总决赛二等奖;</p> <p>2 北京信息科技大学 2023 年度十大学术进展之一。</p>
<p>开授课程</p>	<p>机器人建模与仿真; 机电通信技术; 电路分析与应用 (双语); 智能制造电路基础</p>
<p>参加学术团体</p>	<p>中国人工智能学会智能决策专委会 (筹) 委员</p>