

研究生导师简介模板

姓名：陈修龙	
系部：机制系	
职称：教授、博士生导师	
联系方式：13806394546	
通讯地址：青岛开发区山东科技大学机电学院	
个人简介： <p>2005年8月博士毕业于燕山大学机械电子工程专业。先后主持国家自然科学基金项目、山东省重点研发计划（公益类）、山东省自然科学基金和山东省中青年科学家奖励基金等项目。出版学术著作2部，主编本科教材6部，授权发明专利16项，发表论文70余篇。分别获得中国机械工业科学技术二等奖1项、山东省科技进步三等奖2项、全国商业科技进步二等奖2项、青岛市技术发明二等奖1项、山东高等学校优秀科研成果二等奖1项、山东省第八届发明创业奖三等奖1项和山东省教学成果一等奖1项等。</p>	
学术兼职： <p>国家自然科学基金委员会工程与材料学部机械学科评议专家；中国机械工程学会高级会员；中国仿真学会高级会员；中国机械工程学会机械工业自动化分会第九届委员会；《系统仿真学报》和《山东科技大学学报（自然科学版）》编辑委员会委员。</p>	
研究领域： <p>并联机器人技术、机器人机构理论和应用、机构创新设计与分析</p>	
教学科研情况（项目）： <ul style="list-style-type: none">[1] 国家自然科学基金项目：高速空间并联式坐标测量机非线性弹性动力学行为分析与优化，主持[2] 山东省重点研发计划（公益类）：高速轻型并联机械手研究与开发，主持[3] 山东省自然科学基金：考虑运动副间隙和摩擦影响的柔性并联	

机器人机构动力学研究，主持

[4] 山东省优秀中青年科学家科研奖励基金项目：新型空间并联机构的间隙接触非线性动力学分析与优化设计研究，主持

[5] 山东省研究生教育创新计划项目：基于 CDIO 理念的机械类硕士生工程教育改革，主持

学术成果（论文、专利、获奖等）：

[1] Xiulong Chen, Liangkai Wu, et al. Dynamic response analysis and chaos identification of 4-UPS-UPU flexible spatial parallel mechanism[J]. Nonlinear dynamics, 2017,87(4): 2311-2324.

[2] Xiulong Chen, WenhuaGao, et al, Chaotic characteristic analysis of spatial parallel mechanism with clearance in spherical joint. Nonlinear Dynamics, 2018,94(4):2625-2642.

[3] Xiulong Chen, Shuai Jiang, et al. Dynamics analysis of 2-DOF complex planar mechanical system with joint clearance and flexible links. Nonlinear Dynamics, 2018,93(3):1009–1034.

[4] Xiulong Chen, Shuai Jiang, et al, Dynamics analysis of planar multi-DOF mechanism with multiple revolute clearances and chaos identification of revolute clearance joints, Multibody System Dynamics,2019,47(4):317-345

[5] Xiulong Chen, YonghaoJia. Wear analysis of spatial parallel mechanisms with multiple 3D spherical clearance joints[J]. Journal of Tribology,2019, 141,101604-1-101604-13.

[6] 陈修龙等. 空间并/混联机器人机构设计理论、方法及其工程应用，山东省科技进步三等奖，山东省人民政府.

[7] 陈修龙等. 并联机构的关键基础理论与应用，山东省科技进步三等奖，山东省人民政府.

[8] 陈修龙等. 机器人机构与装备应用研究，中国机械工业科学技术二等奖，中国机械工业联合会.

荣誉称号：

山东科技大学“教学名师”、“优秀教师”、“我心目中的好老师”、“机械设计基础”优秀教学团队负责人，青岛西海岸新区“首批优秀青年人才”。