

---

## 基本情况

---

姓名：王刚

职称：副教授

学历：博士研究生

通讯地址：北京邮电大学科研楼 912

电子邮箱：wg58977@bupt.edu.cn



## 教育背景

---

2011.9-2016.5 北京航空航天大学 机械工程及自动化学院 机械设计及理论专业 博士

## 工作经历

---

2020.07-至今	北京邮电大学 现代邮政学院（自动化）	副教授
2019.12-2020.06	北京邮电大学 自动化学院	副教授
2016.07-2012.11	北京邮电大学 自动化学院	讲师

## 研究方向

---

- 智能机器人与共融系统
- 智能医药/物流机器人
- 机器人智能决策与运动规划
- 复杂机电装备研制

## 科研项目（入职以来）

---

- [1] 高校青年创新基金“基于视觉反馈的移动机电系统研究”，2017.03~2018.10，主持

- 
- [2] 企业合作项目“自动导引运输车(AGV)调度系统开发”,2017.04~2018.12,主持
  - [3] 科研院所合作项目“XX 智能一体化空间平台变结构设计”,2019.11~2020.07,主持
  - [4] 科研院所合作项目“XX 胶片自动转运装置设计与开发”,2019.01~2020.10,主持
  - [5] 企业合作项目“锅炉密闭空间智能监测设备与控制系统开发”,2020.07~2021.02,主持
  - [6] 企业合作项目“智能机器人自适应柔顺控制技术研究”,2020.07~2020.10,主持
  - [7] 企业合作项目“物流装备发展技术”,2020.06~2021.06,主持
  - [8] 企业合作项目“智能中药分拣系统开发”,2020.09~2021.10,主持
  - [9] 应急管理部重点攻关项目“智能消防机器人协同控制技术研究”,2020.11~2022.04,主持
  - [10] 科研院所合作项目“XX 异构平台协同控制系统开发”,2021.01~2021.10,主持
  - [11] 企业合作项目“自动导引运输车(AGV)系统开发”,2016.01~2018.10,参加
  - [12] 国家自然科学基金“一种基于视觉扫描和改进空间波法进行室内电磁环境快速建模的新方法”,2017.01~2021.12,参加
  - [13] 北京市种子项目“自动导引运输车(AGV)系统开发”,2017.09~2018.09,参加

## 教学工作

---

本科生课程：《机械设计制造基础》、《三维 CAD》、《机电系统虚拟样机技术》

研究生课程：《有限元法》

## 学术论文

---

- 
- [1] **G. Wang**, X. P. Liu. “*Neural Network-Based Adaptive Motion Control for a Mobile Robot with Unknown Longitudinal Slipping*”, Chinese Journal of Mechanical Engineering, 2019, 32(1): 0-6.
- [2] **G. Wang**, C. H. Zhou. “*Adaptive Sliding Mode Trajectory Tracking Control for WMR Considering Skidding and Slipping via Extended State Observer*”, Energies, 2019, 12(17).
- [3] **G. Wang**, X.P. Liu. “*A Method of Robot Base Frame Calibration by Using Dual Quaternion*”, IEEE ACCESS, 2018, 6.
- [4] X. Zhang, S. Xu, **G. Wang\***. “*Generalized Modeling of Soft-Capture Manipulator with Novel Soft-Contact Joints*”. Energies, 2020, 13(6).
- [5] **G. Wang**. “*Base on condition number of Jacobian matrix optimization of the Manipulator in the Medical Logistics*”, Basic& Clinical Pharmacology &Toxicology, 2016, 118(21).
- [6] W. W, **G. Wang**, Yun C. “*A calibration method of kinematic parameters for serial industrial robots*“. Industrial Robot,2015,10(7):
- [7] X. S. Gao, L. Yan, **W. Gang**, et al. “*A Smooth Trajectory Planning Approach for Palletizing Robot,*” 2020 International Conference on Guidance, Navigation and Control.
- [8] X. Gao, **G. Wang\***, Yun C. “*A Calibration Method of Robot Base Frame with Procrustes Analysis*“. Journal of Harbin Institute of Technology, 2017, 24(6).
- [9] D. X. Hao, C. Yun. H. Jin, **G. Wang**. “*Research and Optimization of Clip Type Passive Manipulator*“. Current Trends in Computer Science and Mechanical Automation 2017,10(4).
- [10] **G. Wang**, “*Transmission Angle Accuracy Analysis in a Type of Manipulators*”, Journal of Applied Sciences, 2013, 13(21).
- [11] **王刚**, 刘晓平, 高远, 韩松. 机器人基坐标系精确标定的对偶四元数法, 北京邮电大学学报, 2017, (01): 18-22. (EI)
- [12] 韩兴, 刘晓平, **王刚**. 基于深度神经网络复杂场景下的机器人拣选方法. 北京邮电大学学报, 2019, 42(5): 22-28. (EI)

---

## 专利

---

- [1] 王刚, 负超, 王伟. “一种基于气动蓄能器的机器人配重方法”, 中国, ZL201310175591. 1.
- [2] 王刚, 韩松, 刘晓平. “一种基于多传感器融合的无轨导航 AGV 定位系统及其定位方法”, 中国, 201910759653. 0.
- [3] 刘晓平, 王刚. “一种新型机构的爬行机器人”, 中国, 201910828393. 8.
- [4] 王伟, 王刚. “一种可变刚度的关节驱动器”, 中国, ZL201310119858. 5.
- [5] 负超, 张进, 王伟, 王刚. “用于箱体码垛-拆垛的机器人手抓”, 中国, ZL201310522904. 1.
- [6] 负超, 金辉, 车洪磊, 李东京, 王刚. 中国, “一种快速上药系统的控制与管理技术”, ZL201510006296.  
负超, 尹强强, 金辉, 车洪磊, 王刚, 郝大贤. 中国, “一种全自动快速上药系统”, 201510005080. 4.
- [8] 负超, 李东京, 王刚, 张进. 中国, “组合塔式多车并行存取自动立体停车库”, ZL201420082594. 0.

## 社会兼职

---

担任《ROBOTIC》、《高科技通讯》、《IEEE ACCESS》期刊审稿人

2020 国际制导、导航与控制学术会议, 出版主席