


硕士生导师信息简介

姓名	赵凌燕	性别	女	
民族	汉	出生年月	1981.5	
学历/学位	研究生/博士	邮箱	zhaolingyan@sdjtu.edu.cn	
职务	无	职称	副教授	
招生专业	机械（0855）	专业领域	机械工程	
通讯地址	济南市长清大学科技园海棠路 5001 号			
主要研究方向（内容）	1、智能制造技术：虚拟仿真、数字孪生技术； 2、机器人技术：伺服驱动、运动控制、MATLAB 建模与仿真； 3、人体生物力学研究：人体关节运动力学、人体模型研究等。			
个人工作经历、学术兼职等	2009.12-2015.5 哈尔滨工程大学自动化学院，控制理论与工程博士后； 2008.6-2019.6 哈尔滨工程大学机电工程学院，讲师，硕士生导师； 2019.6-至今 山东交通学院工程机械学院，副教授。			
代表性科研成果及奖励（包括项目、论文、专著、专利等）	<p>I.主持项目</p> 1. 面向长期在跑步机上训练造成关节损伤问题的人体生物力学机理研究，中央高校基本科研业务费专项资金项目； 2. 人体步态实验与模型研究，哈尔滨工程大学基础科研启动金项目； 3. 人体关节力和力矩及运动惯性参数的理论与实验研究.，中央高校基本科研业务费专项资金项目； 4. 人体运动实验及数据处理分析，中国电子科技集团第二十一研究所横向。 <p>II. 主要参与项目</p> 1. 下肢康复训练机器人关键技术研究，国家自然科学基金项目； 2. 腹腔镜外科手术机器人训练系统虚拟力反馈方法研究，黑龙江省自然科学基金项目； 3. 山东省高等学校青创科技计划项目，浅海用无人智能捕捞机器人的研制； 4. 山东省重点研发计划（重大科技创新工程）项目，移动式全环境智能路面加速加载关键技术研究及装备研发。 <p>III. 代表性论文（近五年）</p> （1）Zhao Lingyan, Zhang Shi, Yu Lingtao, Guan Zhiguang. Study on Stress			

Characteristics of Plantar Walking and Rehabilitation Strategy. ICCAR2020, Singapore, Singapore: 553-7. (EI: 19743940)

(2) Zhao, Lingyan, Zhang, Shi, Yu, Lingtao, Zhong, Kai, Guan, Zhiguang. Experimental Study on Mechanical Characteristics of Lower Limb Joints During Human Running. CENet 2020: 1687-1693.(EI: 20204309391169)

(3) Zhao, Lingyan, Zhang, Shi, Yu, Lingtao, Zhong, Kai, Guan, Zhiguang. Study on the Gait Motion Model of Human Lower Limb Joint. CENet 2020: 1694-1701(EI: 20204309391170)

(4) Lingyan Zhao, Lingtao Yu*, Jin. Li, Liming. Sui. Effects of Running Speed on Biomechanics of Knee Joint. Basic & Clinical Pharmacology & Toxicology, 2016.119 (2) (IF: 3.097 (2015) , JCR-2, WOS: 000385818700037)

(5) Yu L, Li H, Zhao L*, et al. Automatic guidance of laparoscope based on the region of interest for robot assisted laparoscopic surgery. Computer Assisted Surgery, 2016, 21: 17-21. (IF: 0.606 (2015) , JCR-4, WOS: 000380156700004)

(6) ZHAO Lingyan, MA Xiaohao, ZHANG Bingzao, WANG Keyi. Biomechanical Research of knee joint process of running. Journal of Southeast University(English Edition),2017,33(1):27-32. (EI: 20171903656453)