

现代设计理论方法及机器人研究团队

◇ **团队负责人** 李团结

◇ **团队成员**

职称	姓名
教授	李团结
副教授	段清娟、张国渊、陈永琴
讲师	王作为、郝亮、唐雅琼

◇ **团队简介**

该团队教师 7 人，研究生 40 余人。完成和在研的项目有国家自然科学基金重点和面上项目、国家 973 项目和民用航天等。部分研究成果已应用于我国**通信技术试验卫星**一号可展开网状天线（已成功在轨工作）、我国**天通一号 01 星**大型星载天线（已成功在轨工作）、我国**C919 飞机**（已成功试飞）中的方向舵作动器 Reaction/Kick Link 机构的设计与性能分析上，以及液体火箭发动机高速涡轮泵、大型汽轮发电机组轴承转子系统设计及测试试验中。发表 SCI 论文 100 余篇，获得软件著作权登记 10 余项，国家发明专利 20 余项。获中国航天合格供方证书，获中国电子学会电子信息科学技术一等奖，获国家科学技术进步二等奖。

◇ **人才、重要成果及奖项**

1. 国家科技进步二等奖：大型星载可展开天线设计理论与关键技术及应用
2. 中国电子学会电子信息科学技术奖一等奖：大型星载天线设计理

论与关键技术及应用

3. 王作为的博士论文获校优秀博士学位论文

◇ 主要研究方向

1. 可展开机构及空间天线

涉及空间高精度天线、索网形态、微波器件无源互调、功能结构波能带、广义可展开机构/结构等力热电耦合研究。

2. 机器人技术

涉及医疗康复机器人、张拉整体机器人、高精度协作机器人等设计分析测量与控制。

3. 基础通用件摩擦学与动力学耦合理论、试验及控制技术

涉及基础通用件服役性能的精密轴承技术、动静密封技术、气液混合润滑机理、气浮平台机理、摩擦学与动力学耦合的理论、试验及控制技术研究。

◇ 博士/硕士招生（详见招生简章）

类型	导师姓名	招生学科专业	联系邮箱
博导	李团结	机械工程(博/硕)	tjli@mail.xidian.edu.cn
硕导	段清娟	机械工程	qjduan@126.com
	张国渊	机械工程	gyzhang@xidian.edu.cn
	陈永琴	机械工程	8495472@sina.com