

姓名	杨会	性别	女	出生年月	1992年01月	
政治面貌	群众	现任职务	无	现在职称	讲师	
最后学历	研究生	最后学位	工学博士	获学位单位	北京交通大学	
任硕导时间	无	任博导时间	无	通讯地址	北京市海淀区清河小营东路12号	
联系方式			E-mail	hyang@bistu.edu.cn		
所属专业及学科方向	机械工程		研究方向1	混联加工机器人装备构型设计		
	机器人技术		研究方向2	机构运动学标定		
工作简历	[1] 2021年9月~至今, 北京信息科技大学, 机电工程学院;					
科研项目情况	[1] 校科研基金项目, 2022XJJ01, “航天器隔热层混联灌注机器人机构误差建模方法研究”, 2022-03至2023-12, 1.2万元, 在研, 主持; [2] 中央高校基本科研业务费纵向项目, 2018JBZ007, “重型运载火箭隔热层加工智能制造装备关键技术研究”, 2018-04至2023-09, 128万元, 在研, 参与;					
主要科研成果	<p><b>论文发表:</b></p> <p>[1] <b>Hui Yang, Hairong Fang, Yuefa Fang and Xiangyun Li.</b> Dimensional Synthesis of a Novel 5-DOF Reconfigurable Hybrid Perfusion Manipulator for the Large-Scale Spherical Honeycomb Perfusion[J]. Frontiers of Mechanical Engineering, 2021, 16(1):46-60. <b>(SCI, 中科院1区Top)</b></p> <p>[2] <b>Hui Yang, Hairong Fang, Xiangyun Li and Yuefa Fang.</b> Workspace Augmentation for the Large-Scale Spherical Honeycombs Perfusion Using a Novel 5-DOF Reconfigurable Manipulator[J]. Journal of Mechanisms and Robotics, 2020, 12(6):064501. <b>(SCI, 机器人领域3区)</b></p> <p>[3] <b>Hui Yang, Hairong Fang, and Yuefa Fang.</b> Kinematics Performance and Dynamics Analysis of a Novel Parallel Perfusion Manipulator with Passive Link[J]. Mathematical Problems in Engineering, 2018. <b>(SCI)</b></p> <p>[4] <b>Hui Yang, Hairong Fang, Qiaode Jeffrey Ge and Yuefa Fang.</b> On the Kinematic Performance of a Novel 5-DOF Reconfigurable Hybrid Manipulator with Ultra Large Workspace for Automatic Perfusion of a Large-Scale Spherical Honeycomb Structure[C]. IDETC 2019, Mechanisms and Robotics Conference, Anaheim, US, ASME 2019. <b>(EI)</b></p> <p>[5] <b>杨会, 房海蓉, 方跃法.</b> 一种新型并联灌注机器人动力学分析与仿真[J]. 中南大学学报, 2019, 50(9): 2118-2127. <b>(EI)</b></p> <p>[6] <b>杨会, 房海蓉, 李典, 方跃法.</b> 一种新型并联灌注机器人运动学分析和多目标优化[J]. 北京航空航天大学学报, 2018, 44(03):568-575. <b>(EI)</b></p> <p>[7] <b>杨会, 房海蓉, 周昌春, 等.</b> 一种大型球冠蜂窝灌注机器人结构设计与分析[J]. 北京交通大学学报, 2017, 41(1): 114-120. <b>(核心期刊)</b></p> <p>[8] <b>房海蓉, 王立, 张海强, 杨会.</b> 一种含闭环支链的新型并联机构设计与分析[J]. 北京航空航天大学学报, 2019, 45(3): 454-463. <b>(EI)</b></p>					

	<p>[9] Hairong Fang, Tong Zhu, Haiqiang Zhang, <b>Hui Yang</b>, et al. Design and Analysis of a Novel Hybrid Processing Robot Mechanism[J]. International Journal of Automation and Computing, 2020, 17(3): 403-416. (EI)</p> <p><b>专利:</b></p> <p>[1] <b>杨会</b>, 房海蓉, 方跃法. 一种具有可重构调节装置的新型五自由度混联机构[P], 发明专利, 授权公告号: CN 108890619 B.</p> <p>[2] 房海蓉, 朱通, <b>杨会</b>, 等. 一种具有可重构特性的大行程五自由度混联机床[P], 发明专利, 授权公告号: CN 110026786 B.</p> <p>[3] 张海强, 房海蓉, 方跃法, <b>杨会</b>, 等. 冗余驱动主动过约束三自由度的并联机床[P], 实用新型专利, 授权公告号: CN 207592864 U.</p>
获奖情况	2022年7月 获第十一届北京市大学生机械创新设计大赛优秀指导老师二等奖
开授课程	《机械设计基础》、《机械原理》、《虚拟样机技术》
参加学术团体	
备注	