

姓名	赵星宇	性别	男	出生年月	1991.11	
政治面貌	中共党员	现任职务		现在职称	讲师	
最后学历	研究生	最后学位	博士	获学位单位	燕山大学	
任硕导时间		任博导时间		通讯地址	北京市海淀区清河小营东路 12 号	
联系方式			E-mail	zhaoxy@bistu.edu.cn		
所属专业及学科方向	机器人工程			研究方向 1	并联机器人理论及其应用研究	
				研究方向 2		
工作经历	2021.11-至今, 北京信息科技大学, 机电工程学院 2019.1-2021.9, 中国航天空气动力技术研究院, 二所二室					
科研项目情况	(1) 2023 年起研, 北京市教育委员会科技计划一般项目, 冗余混合输入式多环空间机构型综合方法与性能优化研究, 负责人, 15 万元 (2) 2022.4 起在研, 北京信息科技大学科研基金项目, 并联式多环混合驱动机构型综合与性能优化研究, 负责人, 1.5 万元					
主要科研成果	(1) Xingyu Zhao , Tieshi Zhao, etc. Type synthesis and analysis of parallel mechanisms with sub-closed-loops. Mechanism and Machine Theory (Indexed by SCI)(Q1),018, Vol.2, p 140-165. (2) Xingyu Zhao , etc. Kinematic Analysis and Dimensional synthesis of a Three-DOF Hybrid- drive Parallel Mechanism, Journal of Mechanical Engineering Science(SCI)(Q3), 019, 233(8),p2728-2752. (3) 赵星宇 , 赵铁石等, 3-P(4S)并联机构分析与多目标性能优化, 农业机械学报(EI检索), 2017, 48(10), p390-400. (4) 赵星宇 , 赵铁石等, 高低频复合驱动的并联调姿隔振平台的运动分析, 机器人(EI检索), 2018, 40(1),p24-36. (5) 赵星宇 , 赵铁石等, 3-P(4S)并联机构的振动特性分析与实验研究, 农业机械学报(EI检索), 2018, 49(7), p437-444.					
获奖情况						
开授课程	机器人技术基础 B、工业机器人工作站系统集成					
参加学术团体						
备注						