

姓名	孙巍伟	性别	男	职称	副教授
最后学历	研究生	最后学位	工学博士	获学位单位	北京理工大学
任硕导时间	2020.01	任博导时间	/	E-mail	sww@bistu.edu.cn
所属学科及学科方向	机械工程			研究方向 1	机电系统状态监测
	机器人技术			研究方向 2	机器人控制与感知
工作经历	2015.07-2016.07, 北京信息科技大学机电工程学院 2016.08-2017.01, 借调至工业和信息化部产业发展促进中心专项三处 2017.02-至今, 北京信息科技大学机电工程学院				
科研项目情况	1. 横向课题, 飞秒激光加工设备整机集成及专用软件开发, 主持 2. 横向课题, 高频微波组件自动化柔性工装及试验样件研制技术, 主持 3. 横向课题, 伺服反射镜安装面匹配技术研究, 主持 4. 横向课题, 高精度盾尾间隙动态监测与智能管片排布系统开发, 主持 5. 纵向课题, 机床刀具磨损状态智能化监测, 主持 6. 横向课题, 用于人体姿态矫正的智能穿戴技术开发(二期), 主持 7. 高质量发展专项, 国家级纵向课题, 高精度加工中心可靠性提升研究, 主要参与者(排名第3) 8. 高质量发展专项, 国家级纵向课题, 高档数控装置性能提升、可靠性提升及专用数控软件开发, 主要参与者(排名第3)				
主要科研成果	论文: 1. 孙巍伟,代锟,马飞. 空间柔性机械臂建模、控制以及轨迹规划研究综述[J]. 科学技术与工程, 2024, 24(1): 34-60. 2. Sun W, Liu Y, An Q, et al. Stress Characteristics and Structural Optimization of Spacecraft Multilayer Insulation Components. Aerospace. 2023; 10(7):577. 3. Sun W, Bai L, Ge X, et al. Long Time Simulation Analysis of Geometry Dynamics Model under Iteration. Applied Sciences. 2022; 12(10):4910. 4. 孙巍伟,王晗,黄民.一种基于运动学约束的工业机器人轨迹规划算法[J].河南理工大学学报(自然科学版),2020(02):91-963. 5. 孙巍伟,黄民,李康.数控机床刀具磨损监测与保护系统软件设计[J].河南理工大学学报(自然科学版),2020(01):91-100. 6. 孙巍伟,王晗,黄民.基于机器人操作系统的移动机器人激光导航系统[J].科学技术与工程,2019,19(20):203-210. 7. 孙巍伟,黄民,李康.基于电流信号的刀具磨损状态监测方法研究[J].河南理工大学学报(自然科学版),2019,38(06):77-84+107. 著作: 1. 孙巍伟编著. 智能制造概论[M].化学工业出版社,2023.08. 2. 孙巍伟编著. 机器人伺服控制系统及应用技术[M].化学工业出版社,2023.02. 3. 孙巍伟,卓奕君,唐凯等编著. 面向工业 4.0 的智能制造技术与应用[M]. 化学工业出版社,2022.07.				
获奖情况	北京市教学成果一等奖、北京信息科技大学第十六届“创新杯”大学生学术科技创新竞赛优秀指导教师				
开授课程	机器人伺服控制、机器人操作系统及应用、专业导论、测试技术与信号分析、虚拟仪器工程应用				
参加学术团体	无				

