

北京信息科技大学硕士研究生导师简介

导师姓名	张奇志	性 别	男	出生年月	1963. 04
政治面貌	群众	专业技术职务	教授	行政职务	
所属学院	自动化	办公电话	82427151	个人邮箱	zqzbim@163.com
任硕导时间	1998. 10	任博导时间		最后学历/学位	博士研究生/工学博士
所属学科	控制科学与工程			主要研究方向	模式识别与智能系统
					机器人与机器视觉
国外工作/学习经历（含性质、国别、时间段）					
个人简历 (从大学开始 填起)	自何年月	至何年月	就学或工作单位（填至专业或系部）		
	1982. 09	1986. 07	吉林大学数学系力学专业学习		
	1986. 09	1989. 07	吉林大学数学所计算力学攻读硕士学位		
	1989. 07	1992. 08	沈阳工业大学基础部助教		
	1992. 09	1996. 04	东北大学资源土木工程学院攻读博士学位		
	1996. 08	至今	北京信息科技大学自动化学院工作		
目前承担科研课题（限填5项，含项目名称、来源，本人排序）	变刚度弹性驱动伸缩腿双足机器人动力学与控制研究，国家自然科学基金面上项目，201701-202012，60万元，第一 双足机器人行走稳定性与脉冲控制研究，201201-201512，62元，第一。				
近五年主要学术成果（限填10项，包括代表性的论文、专著、专利、科技奖励等，均标注排序）	1. 基于 RGB-D 相机的室内环境 3D 地图创建，计算机应用研究，P2533-2537，他引 13 次 2015，通讯作者。 2. 适用于低端激光雷达的优化 Hector SLAM 算法，实验室研究与探索，P47-51，他引 3 次 2019. 09，通讯作者。 3. 变长度弹性伸缩腿双足机器人动力学与控制，力学季刊，P235-242，2019. 06，通讯作者。 4. 单足机器人周期跳跃控制的虚拟约束方法，力学季刊，P430-440，2019. 06，第一作者。 5. 2020RoboCup 机器人世界杯中国赛 @Home 组一等奖，指导教师。				
其他主要研究领域					