

研究生导师简介

姓名：曹冲振	
系部：智能制造工程	
职称：教授	
联系方式：13685423639 QQ：1773506	
通讯地址：山东省青岛市黄岛区前湾港路 579 号 山东科技大学机电学院智能制造工程系	
<p>个人简介：</p> <p>曹冲振，男，博士，教授，中共党员，出生于 1975 年 8 月，2005 年 11 月在上海交通大学机械电子工程专业获得工学博士学位。2005 年 11 月—2013 年 12 月，任山东科技大学机械电子工程学院机械电子工程系副教授，院长助理；2013 年 12 月调入交通学院，2015 年 8 月—2020 年 4 月，任交通学院副院长，教授；2020 年 5 月，获批调入机电学院，现任智能制造工程系教授；曾获山东科技大学“教学名师”“师德标兵”“我心目中的好老师”等称号，系中国机械工程学会物流工程分会理事。</p>	
<p>学术兼职：</p> <p>中国机械工程学会物流工程分会理事；中国物流工程学会物流工程工作组委员</p>	
<p>研究领域：</p> <p>物流装备自动化、特种机器人、智能制造技术</p>	
<p>教学科研情况（项目）：</p> <p>1) 2019.3-2021.3，山东省 2018 年研究生教育质量提升计划项目：面向智能制造的智能物流技术装备人才培养途径的探索（1/11）</p> <p>2) 2019.3-2021.3，山东省 2018 年专业学位研究生教学案例库项目：《物</p>	

流设施布置与规划》课程教学案例库建设（2位/8人）

- 3) 2018.09-2020.09, 山东科技大学 2018 教育教学研究“群星计划”项目：基于新工科教育理念的物流工程专业应用型创新人才培养探索（QX2018M49）（1位/10人）
- 4) 2017.01-2018.12, 山东省 2017 年研究生教学案例库建设项目：物流信息系统分析与设计课程教学案例库建设（2位/11人）
- 5) 2018.01-2019.12, 2017 年山东省研究生教育质量提升计划项目：基于学习能力差异的研究生培养模式研究——以物流工程研究生为例（SDYY17032）（3位/7人）
- 6) 2016.05-2018.12, 山东省农机装备研发创新计划项目（协作）：智能自走式高地隙宽幅喷杆喷雾机（2016YF018），山东省农业机械管理局（1位/7人）
- 7) 2018.7.1-2018.12.31, 国家发展改革委政策研究课题（国家级（协作））：交通强国建设阶段性判断、重大任务及对策研究（3位/9人）
- 8) 2016.7.1-2019.7.31, 山东省教育厅科技计划项目：面向多样化楼梯与差异化乘坐者的自操作履带变构式爬楼轮椅关键技术研究（J16LB05）（1位/9人）
- 9) 2011.05-2011.8 企业委托研发项目：地板革自动分卷包装生产线研制（编号：20113702001213）。项目经费：84.5 万元（1位/7人）
- 10) 2012.01-2014.12, 国家自然科学基金项目：环境振动驱动压电电磁集成发电微电源关键技术研究（No.51105234/E051204）（2位/6人）
- 11) 2014.01-2015.12, 国家自然科学基金项目：水气共生态下高速动载水膜行为的滑移沟槽机理研究(51305242)（2位/5人）
- 12) 2010.01-2012.12, 国家自然科学基金项目：仿生表面形貌增摩增阻机理研究（No.50975164）（5位/8人）
- 13) 2010.09-2011.03, 总装备部项目“XXX 控制力矩陀螺样机研制”(020106)

子课题：磁悬浮飞轮转子锁紧装置研究（1位/5人）

14) 2009.01-2010.05, 总装备部项目“XXX 控制力矩陀螺样机研制”(020106)

子课题：新型陀螺结构优化设计（2位/5人）

15) 2009.04-2009.12, 国家科技支撑计划子课题(2008BAF36B01-1): 输电线除冰机器人设计开发（2位/5人）

16) 2009.12-2011.12, 山东省自然科学基金项目：面向气动噪声的格子 Boltzmann 方法研究及应用（ZR2009AM024）（3位/5人）

17) 2009.05-2010.05, 山东省交通厅项目：高速公路养护路锥自动布放与回收机器人研制（2009Y23）（2位/6人）

18) 2010.01-2011.12, 青岛市科技计划项目：复杂环境下负重仿生四足机器人研究（10-3-4-2-3-JCH）（3位/6人）

19) 2008.03-2008.12, 企业委托项目：注塑件 2271 浇道剪切装置的研制（1位/5人）

20) 2007.01-2008.12, 青岛市科技计划项目（06-2-2-19-JCH）：煤炭储运设备仿生脱附技术研究（3位/5人）

学术成果（论文、专利、获奖等）：

1) 曹冲振、王晶蕊、王凤芹、阚常凯、曹美慧.仓储 AGV 顶升结构设计与分析[J].智能计算机与应用, 第 10 卷, 第 3 期, 2020.3 (SCD 收录)

2) 曹冲振、梁世友、王凤芹、明超、李赫.基于 STM32 的可遥控智能小车控制系统设计[J].智能计算机与应用, 第 10 卷, 第 3 期, 2020.3 (SCD 收录)

3) 曹冲振、曹美慧、王凤芹、王晶蕊、梁世友.基于机器视觉的货车位姿调整系统设计[J].智能计算机与应用.第 10 卷, 第 2 期, 2020.2 (SCD 收录)

4) 秦坤、曹冲振、李赫、鹿国庆、王洪祥.基于双向同步 A*算法的 AGV 路径规划仿真研究[J].包装工程, 第 40 卷, 第 21 期, 2019.11 (通信作者:

曹冲振) (SCD 收录)

- 5) 曹冲振、王晶蕊、王凤芹、徐杰、曹美慧.整托啤酒的快速伸缩装车机研究[J].物流技术,第38卷,第10期,2019.10(通信作者:曹冲振)(SCD 收录)
- 6) 曹冲振、梁世友、王凤芹、徐杰、李赫.基于伸缩装车机的整托啤酒快速装车系统效率仿真分析[J].物流技术,第38卷,第9期,2019.09(通信作者:曹冲振)(SCD 收录)
- 7) 曹冲振、曹美慧、徐杰、李赫、王晶蕊.多节伸缩装车机相关计算理论研究[J].包装工程,第40卷,第17期,2019.09(通信作者:徐杰)(SCD 收录)
- 8) 曹冲振、王洪祥、王凤芹、阚常凯、许彤然、徐杰.AGV 的设计计算和不平路况下运行稳定性的仿真分析[J].物流技术与应用,2019 年第4期(1位/6人)
- 9) 曹冲振、李赫、王凤芹、许彤然、鹿国庆.某立体仓库堆垛机利用率仿真分析[J].物流技术,2019 年第3期(1位/5人,SCD 收录)
- 10) 王素玉,鹿国庆,曹冲振,许彤然,徐杰.基于全载荷的整体式立体仓库货架强度分析[J].物流科技,2019 年第3期(3位/5人,SCD 收录)(通信作者)
- 11) 曹冲振、秦坤、王凤芹、许彤然、李赫.基于 EIQ-ABC 的自动化仓库区域规划与物流量分析[J].物流技术与应用,2018 年12期(1位/5人)
- 12) Qianlei Cao, Cao Chongzhen , Fengqin Wang , Dan Liu, Hui Sun.Robust adaptive full order TSM control based on neural network[J]. Symmetry-basel, Vol.10(12), 2018.12 (SCI 收录, WOS: 000454725100064, 2位/5人, 通讯作者)
- 13) Cao Chongzhen, Wang Fengqin,CaoQianlei,Sun, Hui, XuWei, CuiMengrong. Neural network-based terminal sliding mode applied to

- position/force adaptive control for constrained robotic manipulators[J]. ADVANCES IN MECHANICAL ENGINEERING, 2018, Vol.10(6):1-8 (SCI 收录, WOS: 000438251700001) (1 位/6 人)
- 14) 曹冲振, 周娜, 王凤芹, 陈京邦.履带变构式轮履复合爬楼轮椅爬楼平稳性分析[J].机械设计与制造, 2018.02, 第 2 期: 192-195 (1 位/4 人, SCD 收录, 中文核心)
 - 15) 曹冲振、姜鹏.机器人纸箱套装系统的轨迹规划与分析验证[J].包装工程.2017.11 (中文核心)
 - 16) 基于 Workbench 的三轴搬运机器人结构设计与模态分析[J].包装工程.2017.09, (中文核心, 通讯作者)
 - 17) 曹冲振、姜鹏、王凤芹、陈京邦.曲柄摇杆式载货爬楼车的仿真分析与优化设计[J].机床与液压, 2017.05, 第 45 卷, 第 9 期: 149-152 (中文核心)
 - 18) 阚常凯、曹冲振、许彤然、徐杰.新型单轨悬挂搬运系统设计[J].包装工程.2017.03, (中文核心, 通讯作者)
 - 19) 曹冲振、阚常凯、陈京邦、许彤然、吕勇.基于均值分析的若干轮胎结构设计变量对滚动阻力的影响试验研究[J].汽车技术, 2016.10, (10): 36-38 (中文核心)
 - 20) 阚常凯, 曹冲振, 许彤然, 徐杰.新型单轨悬挂搬运系统设计[J].包装工程, 2017.3,38 (5): 34-39
 - 21) 曹冲振、周娜、王凤芹、陈京邦、姜鹏、李韶韵.履带变构式轮履复合爬楼轮椅设计[J].山东科技大学学报(自然科学版), 2016.2, (1): 91-96
 - 22) 曹冲振、郭云东、周娜、陈京邦.轮履复合式安保机器人移动系统研究[J].机械设计与制造, 2015.8, (5): 144-146 (SCD 收录, 中文核心)
 - 23) 曹冲振、宫庆伟、张华宇、王凤芹、张玲玲、李伦、王存勇.地板革分卷纠偏装置研究[J].制造业自动化,35(3), 2013 年 4 月:136-138
 - 24) 曹冲振、庄佳兰、王吉岱、王凤芹、梁程、张玲玲.输电线路除冰机器人

竖直摆臂机构研究[J]. 机械设计与制造, 2012, (2): 151-153

- 25) Chongzhen Cao, Fengqin Wang, Qifa Tian, Jialan Zhuang, Fengchun Li, Equidirectional Umbrella Diameter Changing Mechanism for Ultrasonic Inspection of Seabed Pipelines[C]. Advanced Materials Research Vols.163-167, Part 4, 2011.01 (EI 收录)
- 26) Chongzhen Cao, X. Gao, P. Ma.etc. A fine adjustment mechanism of the second crystal in a double-crystal monochromator with a 3-PS parallel manipulator[J]. Nuclear Instruments and methods in physics research A544(2005): 684-691.(SCI 收录, IDS Number: 934OI; EI 收录, Accession number: 05229127336)
- 27) CAO Chong-Zhen, GAO Xue-guan, MA Pei-Sun.etc. A magnetically adsorped fine adjustment mechanism of the second crystal in a double-crystal monochromator[J]. Nuclear science and techniques, Vol.16, No.2, 2005:85-89. (SCI 收录, Accession Number: 8475824; EI 收录, Accession number: 05239147524)
- 28) 曹冲振、马培荪、高雪官、何冬青、王凤芹.T 型高差固定结构中双晶长度最小定位算法[J].光电工程, 2005, 32(8): 85-88(EI 收录, Accession Number: 05419406004)
- 29) 曹冲振、于会涛、高雪官、马培荪、王凤芹.3-3PS 并联机构式双晶单色仪支承调控装置[J].上海交通大学学报, 2006.40(2): 220-223 (EI 收录, Accession number: 06239925770)
- 30) 曹冲振、王凤芹、张明辉、李玉善、赵春雨.双晶单色仪第一晶体初安装姿态误差分析[J].核技术, 2009, 32(9): 657-661
- 31) 曹冲振、马培荪、王凤芹, 等.海底石油管道超声检测柔性无级变径系统[J].机械科学与技术, 2006, 25(7), 865-868
- 32) 曹冲振、赵春雨、王凤芹、张华宇、庄佳兰.小尺度注塑件浇道剪切机构

的研究[J].制造技术与机床, 2009, (5): 85-88

- 33) 曹冲振、赵春雨、王凤芹、李玉善. 90°摆角无偏置曲柄摇杆机构及其应用[J]. 山东科技大学学报(自然科学版), 2009, 28 (3): 45-48
- 34) 曹冲振、张吉亮、史大光、王凤芹、李玉善.煤矿救援机器人头部垂直越障性能研究[J]. 煤矿机械, 2009, 30 (8): 64-66
- 35) 曹冲振、王凤芹、李玉善、张吉亮、赵春雨.海底石油管道超声检测双向伞式变径技术[J]. 机械设计与制造, 2009, (10): 88-90
- 36) 曹冲振、赵春雨、王凤芹、李玉善、张吉亮.小尺度注塑件浇道剪切机构综合[J].制造业自动化, 2009, 31(10): 122-125
- 37) 曹冲振、王凤芹、张吉亮、李玉善、赵春雨.虾形六轮移动机器人尾部越障性能分析[J]. 机械设计与制造, 2009, (11): 164-166
- 38) 曹冲振、张吉亮、王凤芹、赵春雨、庄佳兰.虾形六轮移动机器人头部机构综合[J]. 山东科技大学学报(自然科学版), 2010, 29 (1): 58-61
- 39) 曹冲振, 吕传毅, 等.一种实现直线轨迹的齿轮五杆机构参数分析[J].山东工程学院学报, 2001, Vol.15 No.3 P.43-46
- 40) 姚婧、曹冲振、高雪官, 等.双晶单色器晶体间位置关系及尺寸的确定[J].核技术, 2005, 28 (9), 649-653 (EI 收录, ISSN: 0253-3219)
- 41) 王凤芹、曹冲振、高雪官、王吉岱、李玉善.双晶单色仪 T 型高差固定结构的精度综合[J].核技术, 2007, 30 (3): 181-184 (EI 收录, ISSN:071610559042)
- 42) 王凤芹、曹冲振、许丹.基于 Windows 的通用现场设备监控程序的创建[J].山东理工大学学报, 2006, 20 (5): 11-14
- 43) Yu, Huitao; Ma, Peisun; Cao, Chongzhen.A novel in-pipe worming robot based on SMA, IEEE International Conference on Mechatronics and Automation, ICMA 2005, IEEE International Conference on Mechatronics and Automation, ICMA 2005, 2005, p 923-927(EI 收录, Accession number:

05469480223)

- 44) 何冬青、马培荪、曹冲振, 等.四足机器人对角小跑起步姿态对稳定步行的影响[J].上海交通大学学报, 2005, 第 3 期(EI 收录, Accession number: 05349312106)
- 45) 何冬青、马培荪、曹冲振, 等.四足机器人对角小跑起步姿态对稳定步行的影响[J].机器人, 2004, 第 6 期 (EI 收录, Accession number: 04528745047)
- 46) 于会涛、马培荪、曹冲振.基于 SMA 驱动的微型机器人系统[J].传动技术, 2005, 19 (3), 8-11
- 47) 于会涛、马培荪、曹冲振、何冬青. 一种刚/弹耦合的微型蠕动机器人[J].高技术通讯, 2006, 16 (1): 46-50 (EI 收录, Accession number: 06209882739)
- 48) 于会涛、马培荪、曹冲振、何冬青. 应用于锅炉检测机器人的一种新型复合车轮[J].上海交通大学学报, 2006, 40 (3): 444-447 (EI 收录, Accession number: 06249938058)
- 49) 吕传毅、杨先海、曹冲振, 等.城市生活垃圾集运设备研究[J].环境工程, 2004, 第 2 期
- 50) 吕传毅、杨先海、曹冲振, 等.城市生活垃圾中转站举升装置设计与应用 [J].环境污染治理技术与设备, 2003, 第 2 期

发明专利:

- 1) 曹冲振, 曹美慧, 王凤芹, 孙慧, 徐伟, 刘丹, 韩志凤、徐杰、王洪祥、王晶蕊.一种货车装车位姿调整装置及其调整方法, 专利号: ZL CN201910617920.0, 授权日: 2021.02.09
- 2) 曹冲振, 明超, 王凤芹, 王素玉, 孙慧, 刘丹, 韩志凤, 曹美慧, 王晶

- 蕊，梁世友.一种 AGV、自动化仓储装置及工作方法，专利号：ZL CN201911060154.9，授权日：2021.02.21
- 3) 曹冲振，明超，王凤芹，王素玉，孙慧，刘丹，韩志凤，曹美慧，王晶蕊，梁世友.一种 AGV 式自动化仓储装置及其应用，专利号：ZL CN201911060908.0，授权日：2021.02.28
- 4) 曹冲振，陈京邦，王凤芹，周娜，姜鹏，李韶韵，阚常凯，许彤然.基于行走轮摆动的单节双履带爬楼轮椅及上下楼方法，专利号：ZL CN201610070118.0，授权日：2017.07.28
- 5) 曹冲振，王凤芹，王素玉，孙慧，曹乾磊，宋作玲，阚常凯，许彤然.基于行走轮摆动的双节四履带爬楼轮椅及上下楼方法，专利号：ZL CN201610071407.2，授权日：2017.09.08
- 6) 曹冲振，王凤芹，王素玉，孙慧，曹乾磊，宋作玲，许彤然，阚常凯.基于行走轮摆动的双节双履带爬楼轮椅及上下楼方法，专利号：ZL CN201610071375.6，授权日：2017.09.08
- 7) 陈京邦，曹冲振，王凤芹，孙慧，曹乾磊，许彤然，阚常凯.轮履复合式爬楼车轮，专利号：ZL CN201610087395.2，授权日：2018.08.17
- 8) 曹冲振、高雪官、王凤芹等，磁吸式三支撑双晶单色仪第二晶体微调装置，专利号：ZL CN200410016237.5，授权日：2006.01.14
- 9) 曹冲振、高雪官、马培荪等，移动式六自由度混联机器人，专利号：ZL CN03129545.2，授权日：2006.02.22
- 10) 王吉岱、肖林京、曹冲振、孙爱、陈广庆，基于气动式的输电线路除冰机器人，专利号：ZL201010256221，授权公告日：2012.05.30
- 11) 马培荪、曹冲振、高雪官等，双向伞式管道检测变径装置，专利号：ZLCN03116293.2，授权日：2006.03.22

教学获奖:

- 1) 2018年01月,“基于应用型创新人才培养的交通类专业实践育人范式探索与实践”,山东省教学成果奖一等奖(2位/12人)
- 2) 2018年01月,“面向新工业体系异质相关课程群的建设与实践”,山东省教学成果奖一等奖(3位/9人)
- 3) 2017年12月,新工科背景下物流工程专业创新型人才培养途径的探索与实践,全国煤炭行业教育教学成果奖二等奖(1位/7人)
- 4) 2017年10月,履带折叠式电动爬楼轮椅,山东省专业学位研究生优秀实践成果奖二等奖(指导老师)
- 5) 2016年08月,物流工程专业学生创新能力培养体系的探索与实践,山东科技大学教学成果一等奖(1位/7人)
- 6) 2016年08月,知识管理视角下物流类教学资源建设,山东科技大学教学成果三等奖(4位/6人)
- 7) 2018.01.26,校企协同物流仿真实验中心构建与实践研究——以海信合作为例,2017年度物流教改教研课题二等奖(中国物流学会、教育部高等学校物流管理与工程类专业教学指导委员会)(4位/7人)

科研获奖:

- 1) 2015年01月,“并联机构的关键基础理论与应用”,获山东省科学技术进步奖三等奖(JB2014-3-13-R05)(5位/6人)
- 2) 2015年3月,“并联机器人关键应用技术研究”,获中国商业联合会科学技术奖二等奖(2014-2-32-R07)(7位/8人)
- 3) 2015年4月,“高速空间并联机器人构型及机构分析理论”获青岛市技术发明二等奖(5位/6人)
- 4) 2005年01月,“生活垃圾压缩与转运技术研究及设备开发”,获教育部

提名国家科学技术进步二等奖（6 位/8 人）

- 5) 2003 年 05 月，“新型城市生活垃圾中转站的研制”项目获山东省科技进步三等奖（3 位/8 人）
- 6) 2003 年 05 月，“经济型温室气肥发生装置研制”项目获山东省科技进步三等奖（5 位/8 人）

荣誉称号：

- 1) 2020 年 9 月，获山东科技大学“我心目中的好老师”
- 2) 2019 年 9 月，获山东科技大学“教学名师”
- 3) 2016 年 9 月，获山东科技大学“我心目中的好老师”
- 4) 2015 年 9 月，获山东科技大学“优秀教师”
- 5) 2015 年 7 月，获山东科技大学“师德标兵”
- 6) 2013 年 9 月，获山东科技大学“我心目中的好老师”
- 7) 2008 年 4 月，获山东科技大学“十大杰出青年”
- 8) 2007 年 9 月，获山东科技大学“优秀教师”
- 9) 2007 年 9 月，获山东科技大学“我心目中的好老师”