

基本情况

姓名：宋荆洲

职务：空间机器人技术教育部工程研究中心副主任

职称：副教授

学历：博士研究生

通讯地址：北京邮电大学新科研楼 918 室

办公电话：010-61198269

电子邮箱：sjz2008@bupt.edu.cn



教育背景

2001.9-2006.6 北京航空航天大学机械工程学院航空宇航制造工程专业 博士

1998.9-2001.5 长春理工大学机械工程学院机械及自动化专业 硕士

1994.9-1998.7 长春理工大学机械工程学院机械及自动化专业 本科

工作经历

2020.9 至今 北京邮电大学 现代邮政学院 副教授

2009.1-2020.8 北京邮电大学 自动化学院 副教授

2006.7-2008.12 北京邮电大学 自动化学院 讲师

研究方向

智能机器人设计与控制、虚拟现实技术与应用

科研项目

1) 科技创新 2030 重大项目，基于异构融合计算模型与架的心脑血管诊疗人机协同介入技术智能平台，2019/10-2023/9, 3808 万，在研，课题骨干

- 2) 中国石化科技部项目, 炼化企业用机器人研发及应用, 2019. 1-2020. 12, 80 万, 在研, 课题骨干
- 3) 中国移动集团南方基地 Hololens 展项制作, 2018. 10-2019. 12, 19 万, 主持
- 4) 国家电网公司总部科技项目, 人-机-物协同感知与现场安全智能管控技术研究及应用, 2019. 7-2021. 12, 400 万, 在研, 课题骨干
- 5) 921 载人航天预研横向合作项目, 2017. 2-2017. 12, 机器人天地回路大时延交互技术研究, 18 万, 主持
- 6) 国家 973 项目航天机构使用可靠性系统控制基础理论研究 (项目编号 2013CB733005), 2017. 8-2013. 1, 587 万, 参加
- 7) 在轨 XXX 机械臂遥操作演示系统, 2014. 12-2015. 12, 中科院科学与应用总体部, 25 万, 主持
- 8) 空间站 XXX 演示系统, 2014. 10-2015. 12, 航天五院横向合作项目, 70 万, 主持
- 9) 国家航天领域 863 项目, XXX 机械臂在轨 XXX 影响研究, 2013. 4-2013. 12, 40 万, 主持
- 10) 国家航天领域 863 项目, XXX 飞行件的研制, 2010. 7-2012. 5, 60 万, 课题骨干
- 11) 国家自然科学基金项目 (项目批准号: 60803103), 2009. 1-2011. 12, 20 万, 主持

教学工作

主讲本科生课程:《工程图学》、《工程图学综合训练》; 主讲研究生课程:《虚拟现实技术》。

学术论文

- 1) Jingzhou Song, Qingle Chen, Zhendong Li. A peg-in-hole robot assembly system based on Gauss mixture model. *Robotics and computer Integrated Manufacturing*, 2021, Vol. 67, <https://doi.org/10.1016/j.rcim.2020.1019>

- 2) Jingzhou Song; Qingle Chen; Jiarun Song; research on the positioning of manipulator's load based force feedback, 2019 14th IEEE Conference on Industrial Electronics and Applications (ICIEA), xi'an China
- 3) Jingzhou Song, Yukun Ding, Zhihao Shang, Ji Liang. Model-mediated teleoperation with improved stability, International Journal of Advanced Robotic Systems, March-April 2018:1-19 DOI: 10.1177/1729881418761136
- 4) Jingzhou Song, Berk Gonenc, Jiangzhen Guo, Iulian Iordachita. Intra-ocular snake integrated with the steady-hand eye robot for assisted retinal microsurgery, IEEE International Conference on Robotics & Automation, ICRA2017, 2017. 5. 29-2017. 6. 4
- 5) jingzhou Song, caixiu Cao, Pose Self-Measurement of Noncooperative Spacecraft Based on Solar Panel Triangle Structure, Journal of Robotics, 2015. 04. 01, 2015(4): 1~6 (4)
- 6) 宋荆洲, 白杨, 孙汉旭, 贾庆轩, 高欣, 王一帆. 基于接触力信息的解耦式力反馈手控器, 机器人, 2014. 7. 15, 36(04): 477~484

获奖与荣誉

2007 年获中国人民解放军科学技术进步二等奖

2014 年获中国人民解放军科学技术进步三等奖

2016 年获国家高技术研究发展计划 (863 计划) “十二五”先进个人荣誉称号

社会兼职

担任《机器人》、《International Journal of Advanced Robotic Systems》等期刊审稿人

IEEE RAS 机器人与自动化协会会员