


研究生导师信息简介

姓名	武冲	性别	男	
民族	汉族	出生年月	1996年10月	
学历/学位	研究生/博士	邮箱	sdwuchong3887@163.com	
职务	无	职称	讲师	
招生方向	机械（0855）	专业领域	机械工程	
通讯地址	济南市长清大学科技园海棠路 5001 号			
主要研究方向（内容）	智能制造，机器人加工，振动控制，自动化装备开发			
个人工作经历、学术兼职等	2015.09-2019.06 山东建筑大学 机械工程 工学学士 2019.09-2024.12 山东大学 机械工程 工学博士 2025.06-至今 山东交通学院 讲师			
代表性科研成果及奖励（包括项目、论文、专著、专利等）	<p>学术论文：</p> <p>[1] Wu Chong, Guo Kai, Sun Jie, et al., Active vibration control in robotic grinding using six-axis acceleration feedback[J]. Mechanical Systems and Signal Processing, 2024. (SCI, JCR Q1, TOP)</p> <p>[2] Wu Chong, Guo Kai, Sun Jie, Dual PID Adaptive Variable Impedance Constant Force Control for Grinding Robot[J]. Applied Sciences-Basel, 2023. (SCI, JCR Q2, 封面文章)</p> <p>[3] 国凯, 武冲, 孙杰, 航空整体结构件数控加工变形预测及控制技术研究进展[J], 航空制造技术, 2022.</p> <p>发明专利：</p> <p>[1] 国凯; 武冲; 黄晓明; 孙杰; 刘义祥. 一种机器人加工振动控制方法及系统, 2025-07-29, 中国发明专利, ZL202411862569.9.</p> <p>[2] 国凯; 武冲; 袁田; 孙杰. 一种末端随形顺应模块, 2021-05-18, 中国发明专利, ZL202011090804.7.</p> <p>[3] 国凯; 武冲; 孙杰; 路来骁. 一种用于航空薄壁金属结构件的精准滚压校正装置, 2021-06-11, 中国发明专利, ZL202010843128.X.</p> <p>[4] 国凯; 武冲; 孙杰. 一种工件校正载荷快速施加及变形有限元获取方法, 2022-04-05, 中国发明专利, ZL202110976049.0.</p> <p>[5] 国凯; 武冲; 孙杰. 一种结构件加工变形分段校正载荷优化方法及系统, 2022-06-21, 中国发明专利, ZL202111044514.3.</p> <p>[6] 国凯; 卢远; 孙杰; 武冲; 李茂华; 路来骁. 一种刀具的自动冷却系统及工作方法, 2022-05-27, 中国发明专利, ZL202011256473.X.</p> <p>科研项目：</p> <p>[1] 高效洁净机械制造教育部重点实验室（山东大学）开放基金：机器人磨削振动机理与主动振动控制，主持。</p> <p>[2] 国家重点研发计划：机器人系统刚柔耦合动力学建模与高精度参数辨识，参与。</p> <p>[3] 国家自然科学基金面上基金：大型薄壁零件网格支撑结构机器人铣削颤振机理与振动控制研究，参与。</p> <p>[4] 山东省重大科技创新工程：高速高刚性超精密主轴单元研发与产业化，参与。</p> <p>[5] 山东省重点研发计划，基于工业机器人的复杂复合材料结构件高效打磨关键技术研究，参与。</p>			