



刘吉成 副教授

liujicheng@shu.edu.cn

## 研究方向

### ■ 机器人技术

- 机器人机构学
- 多机器人群控漫游技术

### ■ 光机电一体化技术

- 智能无人装备系统
- 智慧工厂AGV技术

## 教学课程

### ■ 讲授课程

- 《机械原理》
- 《机械设计基础》
- 《创新方法学》

## 科研成果

### ■ 承担课题

- 国家自然科学基金青年科学基金项目
- 上海市自然科学基金项目
- 上海市教委项目
- 企业委托项目

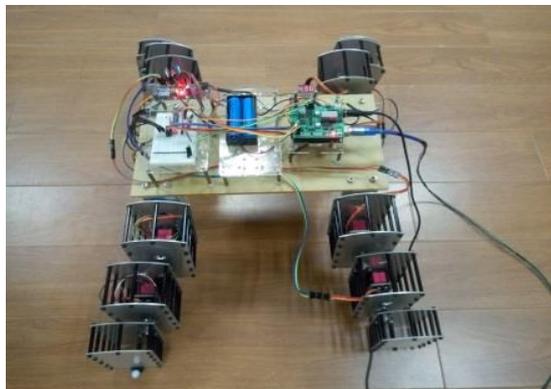
### ■ 所获奖励

- 上海市科技进步三等奖

### ■ 论文与专利

- 发表论文30余篇
- 授权专利20余项

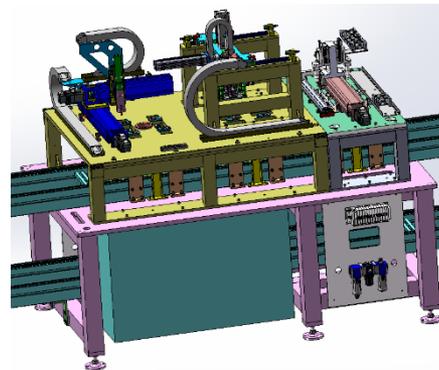
## 成果展示



步态可切换移动机器人



机器人路径规划算法实验样机



沉孔参数信息自动检测工位