



教授

教授

副教授

讲师


[首页](#) [师资队伍](#) [教授](#)
[返回](#)

陈柏

(作者：来源：机电学院 访问量：17395 发表时间：2012-09-03)



姓名：陈柏

性别：男

职务：系副主任

职称：教授

博导/硕导：博导

办公室：15B412

研究领域：微特机器人、微机械与智能微系统、仿生机械、医疗器械等

电话：025-84892503

Email：chenbye@nuaa.edu.cn

个人简历

陈柏，博士，南京航空航天大学机电学院教授，博士生导师，机械电子工程系系主任。2000年7月本科毕业于浙江大学机械系。2005年5月在浙江大学机械系获博士学位，2007年晋升为副教授，2010.9-2011.7任南京航空航天大学装备工程部部长助理，2012年晋升为教授。是《Journal of Bionic Engineering》、《机器人》、《机械工程学报》、《中国生物医学工程学报》等杂志的审稿专家；国家自然科学基金，江苏省科技发展计划，浙江省自然科学基金通信评审专家。

主要从事机器人技术及其应用研究。主持2项国家自然科学基金项目，3项江苏省科技计划项目，1项863项目子课题，1项南京市产学研合作项目，2项重点实验室开放基金及多项校企合作项目。参加国家自然科学基金项目2项，某国防重点预研项目1项，江苏省重大成果转化项目1项，江苏省科技支撑重大项目1项。申请国家发明专利13项，其中7项已获授权。在国内外重要学术期刊发表研究论文30余篇，其中SCI、EI收录论文20余篇。

承担主要项目

- 1) “无损仿生体内定点介入诊疗机器人研究”，国家自然科学基金；
- 2) “面向大血管疏通的新型仿生动介入机器人研究”，国家自然科学基金；
- 3) “面向电子产品装配与包装的少自由度并联机器人研发”，江苏省产学研联合创新项目；
- 4) “可重构细长型主动介入手术机器人研究”，江苏省自然科学基金项目；
- 5) “一种新型机器人化的能动介入设备的研发”，江苏省产学研联合创新项目；
- 6) “面向机械加工、锻压、焊接等作业需求经济型机械加工机器人及集成应用”，国家863项目子课题；
- 7) “六自由度通用工业机器人技术开发”，南京市产学研重点项目；
- 8) “仿生动动的微型介入管道疏通机器人研究”，机器人国家重点实验室开放基金；
- 9) “基于SCARA-Tau并联机构的微孔加工平台”，江苏省精密与微细制造技术重点实验室开放基金项目；

主要相关论著

- 1) Bai Chen, Yajuan Li, Peng Wang et al. Research on the Structure of Bio-inspired Bacterial Flagellum Propeller. IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics 2013.(EI,ISTP收录)
- 2) Bai Chen, Surong Jiang, Yaodong Liu, Pengfei Yang, Sun Chen. Research on the Kinematic Properties of a Sperm-Like Swimming Micro Robot. Journal of Bionic Engineering 7 Suppl. (2010) S123-S129. (SCI)
- 3) 陈柏,陈笋,蒋素荣等.仿生介入机器人的运动性能.机器人,2010,32(3):414-418. (EI收录)
- 4) 赵大旭,陈柏,吴洪涛,桑贤臣,陈笋等.管道机器人动力学分析.南京航空航天大学学报,2010,42(5):578-582. (EI收录)
- 5) 赵大旭,陈柏,吴洪涛等.潜游式游动机器人.华南理工大学学报,2010,38(8):66-71. (EI收录)
- 6) 陈柏, 杨朋飞, 陈笋, 吴洪涛.模拟主动脉环境中仿生介入机器人力学性能研究. 中国机械工程, 2009,20(14):1712-1716(EI收录).
- 7) 陈柏, 蒋素荣, 陈笋, 吴洪涛. 螺旋式单链介入微机器人的研究. 中国机械工程, 2009,20(17):2100-2103. (EI收录)
- 8) 陈柏, 陈笋, 杨朋飞, 吴洪涛. 一种基于腹足动物运动机理的介入机器人. 南京航空航天大学学报, 2009,41(5):649-654. (EI收录)
- 9) Zhao, Daxu, Chen, Bai, Wu, Hongtao, Tian, Fuyang Dynamic analysis on the underwater swimming robot. Proceedings of the 2009 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, 2009/12/19: 1621-1626. (EI,ISTP收录)
- 10) Zhao, Daxu, Chen, Bai, Wu, Hongtao, Tian, Fuyang. Kinematics and Dynamics Analysis of a Bionic Interventional Micro-robot. 2nd International Conference on Modelling and Simulation, 2009/5/21: 39-44. (EI,ISTP收录)

- 11) Chen Bai , Liu Yaodong , Chen Sun et al. A Biomimetic Spermatozoa Propulsion Method for Interventional Micro Robot. Journal of Bionic Engineering Suppl,2008: 106-112 (EI , SCI收录) .
- 12) 陈柏,蒋素荣,顾大强.运行环境特性对螺旋内窥镜机器人性能的影响.仪器仪表学报, 2006, 27(11):1391-1394(EI收录)
- 13) 陈柏,蒋素荣,顾大强等.螺旋内窥镜机器人非线性仿真分析模型研究.中国机械工程, 2006,17(21):2256-2260(EI收录)
- 14) 陈柏,顾大强,蒋素荣等.不同介质中螺旋机器人轴向力实验研究.浙江大学学报(工学版),2006,40(12):2122-2125(EI收录)
- 15) 陈柏,顾大强,潘双夏等.仿蝌蚪与螺旋的泳动机器人系统的设计.机械工程学报,2005, 41(10):88-92.(EI收录)
- 16) 陈柏,周银生,康剑莉.内窥镜机器人几何特性参数的优化研究.浙江大学学报(工学版),2004, 38(9):1175-1179. (EI收录)
- 17) Bai Chen, Yinsheng Zhou, Daqiang Gu, Jie Zhong.A novel snail-like micro robot. Proceeding Of The 2004 International Conference on Intelligent Mechatronics and Automation,2004: 945-949.(EI收录)
- 18) Chen Bai,Zhou Yinsheng, Mu Xiaofeng. Biomechanical behavior study of dog' s small intestines. Journal of Zhejiang University Science, 2002,3(5):549-552(EI收录)
- 19) 陈柏,周银生,康剑莉等.一种新型仿蜗牛微机器人的研究.中国机械工程,2003,14(22): 1954-1957. (EI收录)
- 20) 穆晓枫,顾大强,陈柏,周银生.血管机器人无损体内驱动方法.浙江大学学报(工学版),2005,39(5): 618-622.(EI收录)
- 21) 穆晓枫,周银生,陈柏.一种医用肠道机器人的理论分析与实验研究. 机械工程学报,2004, 40(7):124-127. (EI收录)
- 22) 梁亮,彭辉,陈柏.新型医用微小管道机器人的研究.高科技通讯, 22(4): 410-415,2012. . (EI收录)
- 23) 唐勇,梁亮,陈柏,朱宗铭.一种新型血管机器人的研究. 中国机械工程,22(17): 2113-2117,2011. . (EI收录)
- 24) 梁亮,彭辉,陈柏.脉动流场中血管微型机器人的运行研究. 中南大学学报(自然科学版),42(12) : 3784-3790,2011. (EI收录)
- 25) 冯春,吴洪涛*,乔兵,陈柏. 基于双焦单目视觉的航天器间相对位姿确定算法. 中国空间科学技术,32(4): 37-44, 2012.(EI收录)

授权发明专利

- 1) 国家发明专利：基于精子运动机理的机器人驱动的介入诊疗系统及其实现方法，专利号：ZL200910035487.6
- 2) 国家发明专利：陈柏，陈笋，蒋素荣，赵旭. 基于腹足动物运动机理的介入诊疗机器人及其运动方法，专利号：ZL200810019100.3
- 3) 国家发明专利：周银生,陈柏.仿蝌蚪与螺旋的血管机器人，专利号：ZL03129612.2
- 4) 国家发明专利：陈柏，王凌，蒋素荣等. 管道机器人，专利号：ZL201110317677.4
- 5) 国家发明专利：陈柏，王鹏，金永安等. 游动机器人及其运动方法, 专利号：ZL 201110317007.2
- 6) 国家发明专利：陈笋，陈柏，张健，孙锬. 一种柔索驱动的可吸附主动弯曲介入导管，专利号：ZL 201010578701.5
- 7) 国家发明专利：陈柏，吴洪涛，王卫东，王鹏，陈笋，蒋素荣. 绳驱动腰部康复机器人，专利号：ZL 201110027352.2

版权所有 © 南京航空航天大学机电学院 地址：江苏南京御道街29号

电话：025-84892551 传真：025-84891501

E-mail：meexqhan@nuaa.edu.cn