



- 吉大首页
- 学院首页
- 校内办公
- 学院快讯
- 学院通知
- 学生天地
- 教学日历
- 通讯名录
- 学院概况
- 科学研究
- 党建工作
- 人才培养
- 学生工作
- 招生信息
- 学生就业

当前位置: 系所设置及师资 > 机械制造及自动化系 > 师资队伍



姓名: 赵继  
 性别: 男  
 籍贯: 吉林省  
 出生年月: 1959  
 党派: 中共党员  
 学历: 博士  
 毕业学校: 吉林工业大学  
 所在系室: 机械制造及自动化系  
 职称: 教授  
 定职时间: 1990年  
 现任职务: 吉林大学常务副校长  
 社会兼职: 中国机械工业教育协会机械工程及自动化学科教学委员会  
 电子邮箱:  
 联系电话:  
 研究方向: 智能精密制造方向

本信息更新时间为2008-05-10 00:00:00

#### 主讲课程、教学情况:

主讲过博士生、硕士生和本科生课程8门, 曾获原机电部青年教师教书育人特等奖。

#### 个人经历(进修、留学):

1959年2月13日出生, 吉林蛟河人。1984年12月吉林工业大学机械制造及自动化专业硕士研究生毕业并留校任教, 1992年9月在在职攻读吉林工业大学机械制造及自动化专业博士研究生, 1992年10月至1993年10月在日本北海道大学工学部从事研究工作, 1996年12月获工学博士学位。1994年9月晋升教授职务, 1996年5月被遴选为博士生导师指导教师。先后担任吉林工业大学机械科学与工程学院教研室副主任、教研室主任等职。1995年9月至2000年6月任吉林工业大学教务处副处长、处长, 2000年6月合校后任吉林大学校长助理兼教务处处长, 2003年5月任吉林大学副校长。

#### 荣誉称号、学术兼职、科研奖获:

长期从事智能精密制造方向的研究工作, 主持和承担国家863项目、自然科学基金项目及省部级课题27项, 获部级科技进步二等奖2项、三等奖2项、其它奖2项, 获专利授权5项, 获省级教学成果一等奖1项。先后在国内外公开发表学术论文110余篇。主讲过博士生、硕士生和本科生课程8门, 曾获原机电部青年教师教书育人特等奖、霍英东教育基金会青年教师奖、吉林省省管高级专家、吉林省英才奖和吉林省有突出贡献中青年专家称号等。

#### 科研项目情况:

国家高技术研究发展计划(863计划)项目《大型曲面自主研抛作业微小机器人技术》; 自然科学基金项目《自定位微小研抛机器人精整加工大型曲面研究》; 吉林省科技发展计划重点项目《仿人高效研抛自由曲面的精加工系统》; 吉林省科技发展计划项目《人工颅骨生物活性材料及快速制造技术的研究》

#### 发表论文、著作情况:

[1] Zhao Ji, Kondo T., et al. Study on automatic polishing of mould curved surfaced at constant pressure intensity. Chinese Journal of Mechanical Engineering(in English), 1994, 7(4): 296-302. [2] Zhao J, Saito K. et al. A new method of automatic polishing on curved aluminum alloy surfaces at constant pressure. International Journal of Machine Tools and Manufacture, 1995, 35 (12): 1683-1692. [3] 赵继, 五十岚梧等. Study on automatic of injection mold. Journal of the Society of Grinding Engineers(日本), 1995, 39(4): 30-33. [4] Yu Miao, Zhao Ji et al. Collision prediction in robotic ultrasonic polishing of moulds with curved surfaces. CIRP International Symposium, August 1997: 935-938. [5] Zhao Ji, Zhan Jianming et al. Force control and its effects on the polishing results in the robot ultrasonic polishing. Proceedings of 1999 Int. Conf. On Advanced Manufacturing Technology (Xi'an, China), June, 1999: 113-117. [6] Zhao Ji, Zhan Jianming, Jin Rencheng, Tao Minzhong. An oblique ultrasonic polishing method by robot for free-form surfaces. International Journal of Machine Tools and Manufacture, 2000, 40(6): 795-808. [7] 赵继, 詹建明等. 机器人弹性超声研磨自由曲面的过程识别与优化. 机械工程学报, 2000, 36(1), 71-74. [8] 祝佩兴, 赵继等. 机器人超声—电火花复合加工模具曲面的干涉预报与实验研究. 中国机械工程, 2000, 11(10), 1173-1175. [9] 詹建明, 赵继等. 机器人超声研抛自由曲面的精加工系统. 中国机械工程, 2000, 11(8), 852-854. [10] 金仁成, 赵继等. 机器人研磨压力数据采集系统中信号的滤波. 吉林工业大学学报(学术榜), 2000, 30(1): 25-28. [11] Zhan Jianming, Zhao Ji, Yu Miao. Compliant EDM for free-form surfaces polishing. Key Engineering Materials, 2001, 202-2: 73-78. [12] Zhan Jianming, Zhao Ji, Xu Shuxin, Zhu Peixing. Study of the control force in free-form-surfaces compliant EDM polishing by robot. Journal of Materials Processing Technology, 2002, 129(1-3): 186-189. [13] Yu Miao, Zhao Ji, Zhong Sheng, Zhang Lei. Study on dynamics of virtual axis hybrid polishing machine tool with clearance. Proceedings of 7th International Conference on Progress of Machining Technology, Suzhou, China, December 8-11, 2004, 123-128. [14] Yu Miao, Zhao Ji, Zhu Peixing, Zhang Daizhi. Dynamics model of rigid-flexible coupling for a five degrees of freedom virtual axis polishing machine tool. Proceedings of the 11th World Congress in Mechanism and Machine Science, Tianjin, China. April 1-4, 2004, 652-655. [15] 于淼, 赵继, 张代治, 祝佩兴. 混联虚拟轴研抛机床的多柔体动力学研究. 机械科学与技术, 2004, 23(6), 748-751. [16] Yu Miao, Zhao Ji, Zhang Lei, Wang Yiqiang, Study on the dynamic characteristics of a virtual-axis hybrid polishing machine tool by flexible multi-body dynamics, Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part B, Journal of Engineering Manufacture, 2004, 218 (9): 1067-1076. [17] Chen Yueyan, Zhao Ji, Wang Bidou, Han Shuang. A high-precision fuzzy control algorithm with

- 院长信箱
- 书记信箱
- 学生工作信箱

self-regulating factor for trajectory tracking in virtual axis polishing machine tool. IECON Proceedings (Industrial Electronics Conference), 2004, 3:1997-1999. [18] Zhan Jianming, Zhao Ji, Zhang Fu and Zhu Yuxiang. Study of posture optimization of polishing tool for robotic free-form surfaces ultrasonic polishing. Key Engineering Materials, 2004, 259-2: 778-782. [19] Chen Yueyan, Zhao Ji, Wang Bidou, Han Shuang. High precision fuzzy impedance control of free-form surfaces polishing robotic arm based on position control. Proceedings of the 2005 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, AIM 2005, 2005:819-824. [20] 林洁琼, 赵继, 王义强, 张代治. 虚拟轴机床研抛模具自由曲面的分片规划. 农业机械学报, 2005, 36(9): 123-127. [21] 林洁琼, 赵继, 张雷, 王义强. 虚拟轴混联机床研抛模具自由曲面的分片规划. 现代制造工程, 2005, (8): 66-68. [22] 徐立国, 赵继. NURBS曲面无退刀双螺旋线轨迹规划法. 中国机械工程, 2006, 17(18):1924-1927. [23] Han Shuang, Zhao Ji, Liu Zhixin. Simulation Research of Self-adaptation Fuzzy-IMC Algorithm Based on Virtual-axis polishing Machine Tool. Proceedings of 32th Annual Conference of IEEE Industrial Electronics Society, IECON 2006, pp 179-183. [24] Zhan Jianming, Cao Zhiqiang, Zhao Ji. Path planning for robot in free-form surfaces polishing. Key Engineering Materials, 2006, 304-305: 426-430. [25] Yu M, Zhao J, Ma Wentao. Study on the modeling and experiments for the virtual axis hybrid polishing machine tool by the flexible multibody dynamics. Key Engineering Materials, 2006, 304-305: 502-506. [26] 林洁琼, 赵继, 王义强, 祝佩兴. 采用混联机床研抛模具自由曲面. 吉林大学学报(工学版), 2006, 36(2):209-212. [27] Yu Miao, Zhao Ji. A study of the inverse dynamics of a hybrid polishing kinematical machine tool based on the flexible multi-body systems. International Journal of Computer Applications in Technology, 2007, 29(2-4): 191-194. [28] Zhao Ji, Cao Zhiqiang, Zhan Jianming, et al. Research on hydrodynamic suspension nanoscale polishing for K9 optical glass. International Journal of Computer Applications in Technology, 2007, 29(2-4):257-261. [29] 韩霜, 赵继, 刘志新. 串-并混联式研抛机床的开放式数控系统研究. 中国机械工程, 2007, 18(16): 1913-1916. [30] 韩霜, 刘志新, 杨旭, 赵继. 基于组件技术的开放式数控系统体系结构研究. 农业机械学报, 2007, 38(10): 156-160. [31] 徐立国, 赵继. 基于重叠分片法的仿人研磨螺旋线路径规划. 农业机械学报, 2007, 38(2): 168-171. [32] 徐立国, 赵继. 仿人研抛NURBS曲面的五坐标加工轨迹优化. 中国机械工程, 2007, 18(1):65-70. [33] 徐立国, 赵继. 五坐标虚拟轴弹性研抛机床的环形轨迹规划. 农业机械学报, 2007, 38(4): 167-171. [34] 谢哲东, 赵继, 张雷. 大型模具曲面微小研抛机器人动力学仿真. 农业机械学报, 2007, (10): 104-107. [35] 谢哲东, 赵继, 王义强, 张雷. 微小研抛机器人开放式控制系统研究. 机械制造, 2007, 45(7): 1-4.

其他:

Copyright©2004-2009 吉林大学机械科学与工程学院 All rights reserved. 信息管理

学院地址: 吉林省长春市人民大街5988号  
建议在1024×768分辨率下浏览本站

电话: +86-431-85095428  
访问统计(自2010年4月21日开始):