



当前的位置: [系所设置及师资](#) > [工程力学系](#) > [师资队伍](#)



姓 名: 刘坤  
 性 别: 男  
 籍 贯: 河北 唐山  
 出生年月: 1982-7-18  
 党 派: 中共党员  
 学 历: 博士  
 毕业学校: 日本 高知工科大学  
 所在系室: 工程力学系  
 职 称: 副教授  
 定职时间: 2010-9  
 现任职务:  
 社会兼职:  
 电子邮箱: kunliu@jlu.edu.cn  
 联系电话: 0431-85095834  
 研究方向: 生物医学测试技术及装置, 下肢康复医疗设备

本信息更新时间为2012-03-14 11:38:15

主讲课程、教学情况:

材料力学, 理论力学

个人经历(进修、留学):

荣誉称号、学术兼职、科研获奖:

- 2007.9-2009.3: 日本高知工科大学SSP全额奖学金。
- 2008.10: 获得中国驻日本大阪总领事馆的表彰, 被评为2008年西日本地区“中国优秀留学人员”
- 2009.4-2010.9: 日本文部省国费奖学金
- 2009.8: IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2009), Session Chair
- 2011.9-2016.9 吉林省力学学会 理事

科研项目情况:

- 2011年 吉林大学 科学前沿与交叉学科创新项目 负责人
- 2011年 吉林大学 青年教师创新项目 负责人
- 2011.09-2013.09 第五十批 中国博士后科学基金面上二等资助 负责人
- 2012.01-2014.12 国家自然科学基金 青年科学基金项目 负责人

发表论文、著作情况:

1. Kun Liu, Tao Liu, Kyoko Shibata, Yoshio Inoue, Rencheng Zheng. Novel Approach to Ambulatory Assessment of Human Segmental Orientation on a Wearable Sensor System. Journal of Biomechanics. 2009, 42(16): 2747-2752. (SCI, IF: 2.897)
2. Kun Liu, Yoshio Inoue, Kyoko Shibata, Cao Enguo. Ambulatory Estimation of Knee joint kinematics in Anatomical coordinate system Using Accelerometers and Magnetometers. IEEE Transaction on Biomedical Engineering. 2011, 58(2): 435-442. (SCI, IF: 2.154)
3. Kun Liu, Yoshio Inoue, Kyoko Shibata. Physical-sensor difference and virtual-sensor difference based method for visual and quantitative estimation of lower limb 3D gait posture using accelerometers and magnetometers. Computer Methods in Biomechanics and Biomedical Engineering. 2012, 15(2): 203-210. (SCI, IF: 1.454)
4. Kun Liu, Yoshio Inoue, Kyoko Shibata, Analysis of Lower Limb Segment Orientation Using Triaxial

- 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

- 院长信箱
- 书记信箱
- 学生工作信箱

5. Kun Liu, Yoshio Inoue, Kyoko Shibata, Physical-Sensor and Virtual-Sensor Based Method for Estimation of Lower Limb Gait Posture Using Accelerometers and Gyroscopes, Journal of Biomechanical Science and Engineering. 2010, Vol 5, No.4: 472-483. (JSME)
6. 刘坤, 方一鸣, 赵莹. 同步控制及其在结晶器振动中的应用. 控制工程, 2007年03期, 14(3): 328-331.
7. Kun Liu, Yiming Fang, Ying Zhao, Yongcheng Han. Accurate Speed Control for High-power Servomotor Based on Adaptive Backstepping Control Approach. 2007 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA' 07, Harbin China), pp. 3668-3672. (EI检索号: 20075110979833)
8. Kun Liu, Tao Liu, Kyoko Shibata, Yoshio Inoue. Novel approach for lower limb segment orientation in gait analysis using triaxial accelerometers. 2008 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM' 08 Xin' an China), pp. 488-492. (EI检索号: 20084011617555)
9. Kun Liu, Tao Liu, Kyoko Shibata, Yoshio Inoue. Ambulatory Measurement and Analysis of the Lower Limb 3D Posture Using Wearable Sensor System. 2009 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation, (ICMA' 09, Changchun China), pp. 3065-3069. (EI检索号: 20101012747111)
10. Kun Liu, Tao Liu, Kyoko Shibata, Yoshio Inoue. Reliability of Measuring Human Segment Three-dimensional Orientation Using Wearable Sensor System. 2009 IEEE International Conference on Control & Automation, (ICCA' 09, Christchurch, New Zealand), pp. 1427-1432. (EI检索号: 20101412830600)
11. Kun Liu, Tao Liu, Kyoko Shibata, Yoshio Inoue. Visual Estimation of Lower Limb Motion Using Physical and Virtual Sensors. IEEE International Conference on Information and Automation (ICIA' 10 Harbin China), pp. 179-184. (EI检索号: 20103413171898)
12. Kun Liu, Yoshio Inoue, Kyoko Shibata. Visual and Quantitative Analysis of Lower Limb 3D Gait Posture using Accelerometers and Magnetometers 2010 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA' 10, Xi' an China), pp. 1420-1425. (EI检索号: 20104813423795)
13. Kun Liu, Yoshio Inoue, Kyoko Shibata. Ambulatory estimation of 3D lower limb gait posture in anatomical coordinate frame using wearable sensor system. JSME/KSME 5th Asian Conference on Multibody Dynamics, (ACMD' 10, Kyoto, Japan).

其他: .....