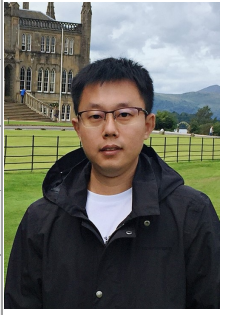


姓名	苏鹏	性别	男	出生年月	1985.03	
政治面貌	中共党员	现任职务	研究生院副院长	现在职称	副教授	
最后学历	研究生	最后学位	博士	获学位单位	北京航空航天大学	
任硕导时间	2017	任博导时间	无	通讯地址	三办 155	
联系方式	010 - 8242 6097		E-mail	supeng@bistu.edu.cn		
所属学科及学科方向	机械工程			研究方向 1	医疗机器人技术	
	智能机械装备设计			研究方向 2	智能机械装备设计与控制	
工作简历	<ol style="list-style-type: none"> <li>2021.10-至今, 北京信息科技大学, 研究生院, 副院长</li> <li>2016.07-2021.12, 北京信息科技大学, 机电工程学院, 副教授、副院长</li> <li>2018.02-2020.09, 民政部国家康复辅具研究中心, 博士后</li> <li>2018.07-2018.08, 英国 Strathclyde 大学, 生物医学工程系, 访问学者</li> <li>2017.09-2018.06, 北京航空航天大学, 生物与医学工程学院, 访问学者</li> </ol>					
科研项目情况	<ol style="list-style-type: none"> <li>国家重点研发计划项目子课题, 2019YFC0119201, 甲状腺肿瘤微创手术机器人手术方案及量化评估体系, 2019.8-2022.12, 24 万, 在研, 主持</li> <li>国家自然科学基金青年科学基金项目, 52005045, 仰卧位侧翻辅助机器人的人-机运动协同设计与耦合性研究, 2021.01-2023.12, 24 万, 在研, 主持</li> <li>北京市自然科学基金-海淀原始创新联合基金项目, 19L2018, 膝内翻矫形外固定机器人的机构设计及安全操控研究, 2020.1-2022.12, 28 万, 在研, 主持</li> <li>企事业单位委托项目, xx 固气体燃烧实验插件结构方案设计, 2019.6-至今, 40 万元, 在研, 主持</li> <li>企事业单位委托项目, xx 机械臂系统研制项目, 2019.9-至今, 65 万元, 在研, 主持</li> <li>企事业单位委托项目, xx 智能系统研发项目, 2021.7-至今, 248 万元, 在研, 主持</li> <li>企事业单位委托项目, 二便护理机系统结构设计与优化, 2021.8-至今, 5 万元, 在研, 主持</li> <li>中国科协“青年人才托举工程”项目, 45 万元, 2016.01-2019.12, 已结题, 主持</li> <li>北京市属高校“青年拔尖人才”项目, 45 万元, 2016.01-2019.12, 已结题, 主持</li> <li>中国博士后科学基金面上项目, 连续型机器人机构综合与仿真研究, 5 万元, 2018.10-2020.02, 已结题, 主持</li> <li>财政部中央本级基本科研业务费专项课题, 智能坐立两姿态辅助机器人系统设计与研究, 8 万元, 2019.01-2019.12, 已结题, 主持</li> <li>企事业单位委托项目, xxx 太阳免疫装置样机研制, 2019.6-2020.12, 15 万元, 已结题, 主持等</li> </ol>					
主要科研成果	<ol style="list-style-type: none"> <li><b>Peng Su, Da Lu, Shijing Deng, Leiyu Zhang, Yuxin Hao, Yang Yang.</b> Three-dimensional biomechanical modeling and simulation of trephine cutting cornea for keratoplasty. Acta of Bioengineering and Biomechanics, 2018, 20(2). (SCI)</li> <li><b>Peng Su, Yang Yang, Leiyu Zhang, Long Huang.</b> Biomechanical simulation of needle insertion into cornea based on distortion energy failure criterion. Acta of Bioengineering and Biomechanics, 2016, 18(1). (SCI)</li> <li><b>Peng Su, Shijing Deng, Long Huang, Yanming Song, Xiaoyu Liu, Yang Yang.</b> Analysis and Evaluation of a Robotic Trephination in Penetrating Keratoplasty. Journal of Medical Devices, 2016, 10(2). (SCI)</li> <li><b>Peng Su, Yang Yang, Jingjing Xiao, Yanming Song.</b> Corneal hyper-viscoelastic model: derivations, experiments,</li> </ol>					

	<p>and simulations. Acta of Bioengineering and Biomechanics, 2015, 17(2), 73-84. (SCI)</p> <p>5. <b>Peng Su, Yang Yang.</b> Self-adaptive Robust Control of Joint Robots for Modeling Error. Applied Mechanics and Material, 2013, Vol.422, pp.226-231. (EI)</p> <p>6. <b>Peng Su, Yang Yang, Long Huang, Leiyu Zhang.</b> Adaptive Stability Control of the Robot Based on Extended State Observer. International Conference on Information Science and Control Engineering. IEEE, 2015:601-605.</p> <p>7. <b>苏鹏, 袁伟亮, 龙忠杰, 李宏亮, 杨洋.</b> 基于刚体导引的连杆式空间约束举升机构设计. 兵器装备工程学报, 2019, 40(8).</p> <p>8. <b>苏鹏, 卢达, 伦庆龙, 李剑, 徐晓钟, 樊瑜波.</b> 基于运动轨迹图形拟合的辅助人体侧翻机构设计研究. 图学学报, 2020 录用</p> <p>9. <b>苏鹏, 伦庆龙, 袁伟亮, 龙忠杰, 李剑, 杨洋.</b> 基于遗传算法的并联弹簧机构的优化设计研究. 兵器装备工程学报, 2021, 42(5).</p> <p>10. 卢达, <b>苏鹏*</b>, 季润, 李宏亮, 郝育新, 樊瑜波. 人体仰卧位侧翻的动力学仿真及实验验证. 生物医学工程学杂志, 2019:1-8.</p> <p>11. 胡湘宇, <b>苏鹏</b>, 张力, 李剑, 秦泗河, 樊瑜波. 基于坐标变换理论的 Ilizarov 骨外固定架矫形力传导研究. 中国组织工程研究, 2020, 24(21):3287-3292.</p> <p>12. 李硕, <b>苏鹏*</b>, 张力, 吴秋龙, 胡湘宇, 来钰梁. 基于三维重建和有限元分析股骨髁上截骨对矫治膝内翻具有积极作用. 中国组织工程研究, 2022, 26(6):898-903.</p> <p>13. 苏宏伦, 王思锴, 胡湘宇, <b>苏鹏*</b>, 樊瑜波. 基于平行四边形机构的多姿态轮椅的设计研究. 中国康复理论与实践. 2020, 26(10):1204-1208.</p> <p>14. <b>苏鹏</b>, 卢达, 王思锴, 郝家祺, 王吉芳. 一种多定位约束条件下的圆弧轨迹运动机构, 中国, ZL2018206036585, 2018.11.30.</p> <p>15. <b>苏鹏</b>, 樊瑜波, 苏宏伦, 潘国新, 单新颖, 李宏亮. 一种单旋转驱动三姿态变换的轮椅. 中国, ZL 2019203698422, 2019.12.27.</p> <p>16. <b>苏鹏</b>, 王思锴, 张雷雨, 黄龙, 卢达. 一种面向垂直装配的夹具底面自动避让机构. 中国, ZL 2017217423799, 2018.5.28.</p> <p>17. <b>苏鹏</b>, 卢达, 郝家祺, 宋言明, 张雷雨. 基于双凸轮机构的单驱动间歇推送装置. 中国, ZL 2017217656248, 2018.6.29</p> <p>18. <b>苏鹏</b>, 伦庆龙、李剑、龙忠杰、吴秋龙、王思锴. 一种单驱动圆周多向同步拉伸机构. 中国, ZL2020212610076, 2021.01.15</p> <p>19. <b>苏鹏</b>, 胡湘宇, 张力, 李剑, 李硕, 樊瑜波. 一种用于 Ilizarov 骨外固定器的定心旋转装置. 中国, ZL2020215094695, 2021.02.12,</p> <p>20. 杨洋, <b>苏鹏</b>, 郑昱 编著, 机器人控制理论基础. 北京: 机械工业出版社, 2021.06 等</p>
开授课程	本科生课程: 工程制图, 研究生课程: 文献阅读与写作、智能机械装备设计及应用
参加学术团体	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 中国图学学会, 理事、高级会员, 组织工作委员会秘书长、青年工作委员会委员</li> <li>2. 中国生物医学工程学会, 高级会员, 康复工程分会, 委员</li> <li>3. 中国生物材料学会, 骨外固定与(智能)矫形器专业委员会, 副主任委员</li> <li>4. 国家肿瘤微创产业技术创新战略联盟, 头颈委员会, 委员</li> <li>5. 卫生部中国医学装备协会, 远程医疗与信息技术分会, 委员</li> <li>6. 卫健委中国医药卫生文化协会, 医工融合分会分会, 委员</li> <li>7. 中国老年学和老年医学学会, 老年慢病规范诊疗分会, 委员</li> </ol>
备注	