

研究生导师简介模板

姓名：陈广庆	
系部：过程装备与控制工程系	
职称：副教授	
联系方式：chgg75@126.com,13793290382	
通讯地址：山东科技大学机电学院	
个人简介： 陈广庆（1975.8），男，汉族，山东单县人，山东科技大学机电学院副教授，硕士研究生导师，主要从事机电一体化、生产过程自动化和智能制造工程领域的教学科研工作。作为负责人或主要参与人员承担过国家 863 计划、山东省科技计划、山东省优秀中青年科学家科研奖励基金、青岛市科技支撑计划项目及企业委托项目等 20 余项课题的研究工作。获中国石油和化学工业协会科技进步三等奖 1 项、青岛市技术发明三等奖 1 项、山东省高校科学技术奖三等奖 1 项，发表论文 40 余篇，参编教材 4 部，获国家发明专利 4 项，实用新型专利 12 项。	
学术兼职： 无	
研究领域： 机电一体化；生产过程自动化；智能制造工程	
教学科研情况（2010 年后项目）： 1. 青岛市科技计划项目：在役化工容器在线无损检测系统的研究， 2009/7-2011/9 2. “863 计划子课题”基于涡旋式压缩/膨胀复合机的风力发电空气储能关键技术研究，2009/1-2011/12 3. 青岛经济技术开发区科技计划项目：基于电子凸轮的包装机械智能控制系统研制，2011/1-2012/6	

4. 强电磁工程与新技术国家重点实验室（华中科技大学）开放课题，压缩空气储能系统膨胀机与发电机偶联特性的研究， 2017/6-2018/6
5. 山东省教育厅计划项目：压缩空气储能系统膨胀机与发电机偶联特性研究， 2018/7-2020/6
6. 横向合作项目：消毒餐具自动分拣包装生产线的开发与研制，2011/9-2012/10
7. 横向合作项目：基于导线的电力线路作业机器人开发研究， 2017/7-2017/12
8. 横向合作项目：电力机器人产业化应用技术研究， 2017/6-2017/10
9. 横向合作项目：地铁管片自动抹面和自动压光设备产品设计， 2018/7-2018/9
10. 横向合作项目：油箱生产关键设备自动化设计方案设计， 2018/10-2019/1
11. 横向合作项目：复杂环境特种作业机器人技术与应用研究， 2019/10-2020/9
12. 横向合作项目：输电线路巡检机器人维护， 2019/5-2019/10
13. 横向合作项目：输电杆塔首登人员临时防坠装置安装机器人研究项目， 2019/3-2019/9
14. 横向合作项目：《输电线路巡检机器人研究与应用》所需运动控制部件研究及试制,2017/10-2019/9
15. 横向合作项目：煤矿井下轨道式皮带机巡检机器人研究， 2019/6-2020/5
16. 校群星计划项目：工科专业生产实习教学模式的改革与实践-以过程装备与控制工程专业为例， 2013-2015
17. 研究生导师指导能力提升计划项目：工科研究生科研实践创新能力的提升研究， 2017.07-2019.06
18. 教育部校企合作协同育人项目：《智能制造工程专业导论》课程建设及实践， 2019.9-2021.8

学术成果（论文、专利、获奖等）：

一、论文（2010年后）

- 1、陈广庆，王吉岱，刘廷瑞，徐克宝. 基于 PLC 和 MCGS 的换热站监控系统，制造业自动化， 2010/10，（中文核心）
- 2、陈广庆，孙爱芹，徐克宝. 基于 PLC 和组态软件的温室控制系统，安徽农业科学， 2010/12，（中文核心）

- 3、陈广庆, 徐克宝, 刘廷瑞. 基于 VB 的压力校验仪计算机校验系统, 煤矿机械, 2011/2, (中文核心)
- 4、陈广庆, 徐克宝, 孙爱芹. 基于 CAN 总线的轴承温度监测系统硬件设计, 工矿自动化, 2011/3
- 5、陈广庆, 雷琳琳, 夏信堂, 王吉岱. 基于功能原理的全自动餐具分拣包装生产线的研究, 制造业自动化, 2014/11 (下)
- 6、陈广庆, 孙建, 王吉岱, 徐希清, 张良. 基于激光靶的野外自动报靶系统设计, 电子技术应用, (中文核心)
- 7、陈广庆, 马传凯, 马官国, 郭笑笑. 矿用小型滑移式装载机遥控系统的设计, 煤矿机械, 2015/8
- 8、陈广庆, 马传凯, 马官国, 郭笑笑. 基于 AMESim 矿用喷浆机械手支腿回路的仿真分析, 煤矿机械, 2015/9
- 9、陈广庆, 纪德恒, 王吉岱, 张良. 风浪互补发电平台动力耦合机构研究, 现代制造工程, 2018/1, (SCD 收录, 中文核心)
- 10、陈广庆, 赵坡. 化工结晶罐体自动击打落料装置设计与研究, 机床与液压, 2019/2, (中文核心)
- 11、陈广庆, 吴东航, 纸浆模塑转运设备控制系统设计, 机床与液压, 2019/4, (中文核心)
- 12、陈广庆, 于晓晨. 综采工作面智能监控系统设计, 煤矿机械, 2019/8, (中文核心)

二、专利

- 1、发明专利: 基于气动式的输电线路除冰机器人新型结构 (CN201010256221.7)
- 2、发明专利: 一种基于永磁吸附结构的爬壁机器人 (CN201310127886.1)
- 3、发明专利: 柔索作业机器人轮爪复合机构 (ZL 2016 1 1244342.3)
- 4、实用新型: 一种新型按键操作机械手 (CN201310127886.1)
- 5、实用新型: 一种新型自适应机械夹持手爪 (ZL 2015 2 0990238.3)
- 6、实用新型: 一种带有信号触发功能的气动真空吸盘 (ZL 2016 2 1459951.6)
- 7、实用新型: 一种架空高压输电线路巡检机器人行走安全保护机构 (ZL 2015 2 1089733.3)

8、实用新型：一种说明书自动装袋机（ZL 201521107725.7）

9、实用新型：一种非平面爬壁机器人吸附贴合机构（ZL 201521007770.5）

10、实用新型：一种新型棒料机械抓手（ZL 201520989981.7）

三、获奖

1、超高分子量聚乙烯编织增强复合管材，中国石油和化学工业协会科技进步三等奖

2、架空线路移动作业机器人平台关键技术与应用研究，2017年青岛市技术发明三等奖

3、输电线路巡检作业机器人关键技术研究，2018年度山东省高校科学技术奖本科高校类 三等奖

荣誉称号：

1、山东科技大学“十大最难忘的恩师”

2、山东科技大学“十大杰出青年”

3、山东科技大学优秀教师