

张明路，男，（1964.01-），河北邢台人，博士，教授，博士生导师，现就职于河北工业大学机械工程学院。主持国家级科研项目 10 余项，省部级科研项目 20 余项，发表期刊论文 100 余篇。

**研究方向：机器人技术**

**联系电话：13002227026**

**邮箱：zhangml@hebut.edu.cn**



#### 专业履历：

1988.07—1994.09：河北工学院机械工程系，讲师

1994.10—1998.11：河北工学院机械工程学院，副教授

1998.12— 今 ：河北工业大学机械工程学院，教授

#### 代表性论文成果：

1. Fabrication of a Multilayered SGO/macroporous Nafion-based IPMC with enhanced actuation performance. *Sensors and Actuators: B. Chemical*, 2022, 356.

2. Improved dynamic parameter identification method relying on proprioception for manipulators. *Nonlinear Dynamics*, 2021, 105(2): 1373-1388.

3. Fast inspection and accurate recognition of target objects for astronaut robots through deep learning. *Measurement*, 2023, 213: 112687.

#### 代表性科研成果：

1. 国家自然科学基金委员会，联合基金项目，U1913211，面向石化危化品泄漏巡检的机器人作业方法与关键技术研究，2020-01 至 2023-12，241 万元，在研，主持

2. 科技部，国家重点研发计划项目，2018YFB1309400，面向大型立面维护的作业机器人关键技术研究与应用示范，2019-01 至 2021-12，4378 万元，已结题，主持

3. 科技部，国家 863 计划主题项目，2015AA043101，移动操作机械臂核心技术研究及应用示范，2015-03 至 2018-02，4175 万元，已结题，主持

#### 代表性专著成果：

1. 机械振动. 北京：清华大学出版社，2009.

2. 警用机器人. 北京：科学出版社，2007.

#### 代表性荣誉获奖：

1. 张明路(1/10)，核电堆芯智能运维机器人装备关键技术与应用，河北省人民政府，河北省科学技术进步奖，一等奖，2021.

2. 张明路(1/6)，面向核电站在役检修的耐辐照多功能水下作业机器人系统，河北省人民政府，河北省科学技术发明奖，一等奖，2019.

#### 学术兼职：

全国核电智能装备与机器人创新技术联盟副理事长、中国自动化学会机器人分会常务理事、中国宇航学会机器人分会常务理事等.