

设计学院 2024 年设计学学科硕士研究生导师简介

杨涛简介



姓 名： 杨涛
学 位： 博士
职 称： 副教授
职 务： 副院长
学科方向： 设计学
研究方向： 工业设计、智能交互、康复机器人
联系地址： 福建省福州市闽侯县上街镇学府南路 69 号福建理工大学 设计学院
联系电话： 15980691646
E-mail : yangtao@fjut.edu.cn
个人主页：

主要经历			
起	迄	学习/工作单位	学历学位/职称职务
2008.07	至今	福建理工大学设计学院	副教授/副院长
2001.09	2005.07	中国矿业大学 工业设计	学士
2005.09	2008.07	中国矿业大学设计艺术学	硕士
2016.09	2020.07	北京理工大学 机械工程	博士

教学科研情况	
科研项目	<ol style="list-style-type: none">福建省社科一般项目《针对偏瘫康复训练的工程评价机制与人机交互策略研究》（FJ2021B187）主持福建省自然科学基金面上项目《脑卒中偏瘫康复机器人交互控制策略研究》（2023J01947）主持横向项目《自动化包装体积测量系统设计与研制》（GY-H-23144）主持横向项目《茶叶智能包装设备造型设计》（GY-H-23292）主持横向项目《单晶硅多工位截断机造型及人机界面设计》（GY-H-21193）主持横向项目《运动模式识别系统研发》（GY-H-21022）主持横向项目《新型三维扫描仪设计与研制》（GY-H-22148）主持省部级重点《光伏硅晶环形金刚石线切割机理及数控装备关键技术研究（2022L3014）》参与

主要发表 论文（20 篇以内）	1. New Hybrid AD Methodology for Minimizing the Total Amount of Information Content: A Case Study of Rehabilitation Robot Design, Chinese Journal of Mechanical Engineering , (SCI) 2020.11. 2. Adaptive Neural Sliding-Mode Controller for Alternative Control Strategies in Lower Limb Rehabilitation,IEEE Transactions on Neural Systems and Rehabilitation Engineering, (SCI) 2020.01 3. 基于偏瘫步态周期控制的下肢康复机器人设计,机械设计,2023.01 4. 基于扩展 AD 理论的下肢康复机器人概念设计研究,机械设计,2018.07 5. 基于RBF神经网络的睡眠分期方法研究与应用,包装工程,2024.02 6. Influence of spatial presence and fflow experience in a non-immersive virtual reality upper limb training system,International Journal of Industrial Ergonomics,2024.05				
书著、编著					
主要设计 作品（20 项以内）					
获奖情况	1. 第一指导教师指导学生竞赛获 A 类第十六届“挑战杯”福建省赛区 省级二等奖； 2. 第一指导教师指导学生竞赛获 B 类赛事“全国大学生工业设计大赛”国赛优秀奖项、省级一等奖 1 项、省级二等奖 2 项、三等奖 4 项； 3. 第一指导教师指导学生竞赛获 B 类赛事“未来设计师”省级一等奖 1 项；				
学术兼职					
主讲课程	《智能交互与服务系统设计》、《创新思维与设计方法论》				
指导学生	学校	专业	姓名	论文题目	毕业时间
	福建理工大学	设计学	白伊莎	脑卒中偏瘫患者康复训练交互设计策略研究	2023 年 6 月
	福建理工大学	设计学	陈玉	基于情感体验的智能睡眠唤醒系统设计研究	2024 年 6 月
	福建理工大学	设计学	徐铮	基于虚拟现实的上肢康复交互体验设计研究	2024 年 6 月
	福建理工大学	机械	刘梦麟	基于协作机器人的按摩机器人控制技术研究	2023 年 6 月
	福建理工大学	机械	李杭龙	基于机器视觉的动力电池模组全尺寸测量技术研究	2023 年 6 月