

工号：00031589

编号：

# 武汉大学

## 聘期制教师转固定教职 聘任审批表

单位：动力与机械学院

姓名：李淼

现岗位：特聘副研究员

申请岗位：固定教职副教授三级

武汉大学制

基本信息					
姓名:	李淼(00031589)	所在院部 处:	动力与机械学 院	性别:	男
最高学历:	博士研究生毕业	最高学位:	工学博士学位	取得时间:	2016-02
聘任时间:		聘任级别:		分级时间:	
来校时间:	2016-12	出生年月:	1986-12-17		
考核信息					
2018 年:	合格	2017 年:	合格		
填报信息					
岗位类别:	科研为主型	学科类别:	工学	现岗位:	特聘副研究员
所在二级学 科:	机械电子工 程	联系电 话:	18086014539	聘期起止时 间:	2016-12-2020- 11
聘期内的工作业绩综述					
<p>自 2016 年 12 月加入武汉大学动力与机械学院。担任国际电子电气工程师协会 IEEE Collaborative Automation for Flexible Manufacturing 技术委员会联席主席；受邀在包括 IROS, ICRA, CASE 等会议做主体和特邀技术报告 16 次；代表武汉大学组织 IROS 2016, ICRA2017, IROS2019 上机器人抓取与操作研讨会 3 次；长期为机器人领域 顶级学术期刊 (IEEE Robotics and Automation Letters/ IEEE Transactions on Robotics/Autonomous Robots/Robots and Autonomous Systems 等) 与国际会议 (RSS /ICRA/IROS/Humanoids 等) 主编及组委会成员；应邀担任国际刊物 Guest Editor 2 次；论文提名 ROBIO 2016 最佳会议论文，获得 IROS 2016 抓取与操作挑战赛第二名；申请各项专利 134 项，软件著作权 14 项；为第九批“光谷 3551 人才”，并多次主持参与国家重大科研项目（基金委，科技部，湖北省科技专项等）。</p>					

## 聘期内的主要学术兼职

国际学术会议重要职务：1.2017年作为组织者，在新加坡组织了基于传感信息的协作装配研讨会-Sensor-Based Object Manipulation for Collaborative Assembly (Miao Li, Hao Ding, Qiang Li, Zhaopeng Chen). 国际学术会议特邀报告：2.Bridge The Gap - From Humans To Robots, keynote speaker at the 49th International Symposium on Robotics (ISR), Shanghai, 2017. 国际期刊编辑：1.客座主编 IEEE Robotics & Automation Magazine (影响因子 3.276), 2017; 2.客座主编 International Journal of Robotics, 2017. 国际期刊会议审稿人：IEEE Transactions on Robotics; Autonomous Robots; International Journal of Humanoid Robots; IEEE Sensors Journal; Journal of Intelligent and Robotic Systems; International Journal of Advanced Robotic Systems; Information Science; Elsevier Book on Safe Sensing (期刊审稿人) RSS, ICRA, RAL, IROS, Humanoids (会议审稿人) 国际专业组织会员：IEEE Member, IEEE RAS Technical Committee of Robot Hand, Grasping and Manipulation, British Machine Vision Association (BMVA)

## 聘期内的何时何地受何奖励或处分

1、2019年12月获湖北省五一劳动奖章；2、2018 The 11 International Workshop on Human-Friendly Robotics(HFR 2018 Best Workshop Paper Award BEST Paper)；3、2017湖北省高校科技人员创新创业大赛一等奖；4、2018第五届“华创杯”三等奖；

## 学习简历

入学年月	毕业时间	毕业学校	所学专业	导师	学历	学位
2004-09	2008-07	华中科技大学	机械设计制造及其自动化	杨文玉	本科	学士
2008-09	2011-07	华中科技大学	机械电子工程	杨文玉	研究生	硕士
2011-09	2016-02	洛桑联邦理工学院	机器人控制与智能系统	Aude Billard	研究生	博士

2016-02	2016-07	洛桑联邦理工学院	机器人控制与智能系统	Aude Billard	研究生	博士后
2017-01	2017-02	日本九州大学	机械工程		短期访问学者	/

## 工作简历

起止年月	截止年月	所在单位	职务	备注
2014-10	2016-07	German Wessling Robotics GmbH	研发总监	
2016-07	2020-08	武汉库伯特科技有限公司	董事长兼总经理	
2016-12	2020-11	武汉大学动力与机械学院	特聘副研究员	

## 课时信息

课程代码	课程名称	课程类型	学年	学期	授课对象	授课教师	折合学时
------	------	------	----	----	------	------	------

没有相关数据

## 教学工作量汇总

本科教学工作量:课堂教学总学时0 指导本科生、毕业设计、社会实践等折合学时 144  
 研究生教学工作量:课堂教学总学时0 指导研究生等折合学时 171  
 完整指导博士届人  
 完整指导硕士 2017、2018 届 3 人  
 纳入折算年度 3.5 年 (访学、借调、外派、挂职等无教学工作量的年限可不计入)  
 年平均本科教学工作量 41.1 学时 (其中课堂授课工作量 0.0 学时)  
 年平均研究生教学工作量 48.9 学时 (其中课堂授课工作量 0.0 学时) 计算

教学服务工作情况						
姓名	年龄	任职类型	开始时间	结束时间	带学生数量	
没有相关数据						
论文信息						
论文名称	刊物名称	所有作者	年	月	排名	收录情况 论文类别
A Dual Quaternion-Based Approach for Coordinate Calibration of Dual Robots in Collaborative Motion	IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION LETTERS,	Zhongtao Fu , Jiabin Pan, Emmanouil Spyarakos- Papastavridis , Xubing Chen, and Miao Li	2020	04	其他	SCI 二区 TOP 科研论文
Blind Inverse Gamma Correction with Maximized Differential Entropy	Electrical Engineering and Systems Science	Yong Lee <sup>1</sup> , Shaohua Zhang <sup>2</sup> , Miao Li <sup>2</sup> , and Xiaoyu He <sup>3*</sup>	2020	07	其他	EI 会议 科研论文
Robotic grasp detection based on image processing and random forest	Multimedia Tools and Applications	Jiahao Zhang <sup>1</sup> · Miao Li <sup>2</sup> · Ying Feng <sup>1</sup> · Chenguang Yang <sup>3</sup>	2019	11	其他	EI 会议 科研论文
Learning Force-Relevant Skills from Human Demonstration	Complexity	Xiao Gao; Jie Ling; Xiaohui Xiao*; Miao Li*	2019	02	共同通讯作者	SCI 二区 TOP 科研论文

Haptics Electromyography Perception and Learning Enhanced Intelligence for Teleoperated Robot	IEEE	Chenguang Yang , Senior Member, IEEE, Jing Luo , Student Member, IEEE,Chao Liu , Senior Member, IEEE, Miao Li, and Shi-Lu Dai , Member, IEEE	2018	09	其他	SCI 二 区非 TOP	科研论 文
Collaborative Robots in the Workplace	IEEE ROBOTICS & AUTOMATION MAGAZINE	By Andrea Maria Zanchettin, Elizabeth Croft, Hao Ding, and Miao Li	2018	06	其他	SCI 二 区 TOP	科研论 文
Mechatronic Design and Control of a 3D Printed	IEEE	Duncan Carter- Davies1, Junshen Chen1, Fei Chen2, Miao Li3 and Chenguang Yang1*	2018	11	其他	SCI 二 区 TOP	科研论 文
Grasping Novel Objects with Real-Time Obstacle Avoidance	Springer Nature Switzerland AG	Jiahao Zhang1, Chenguang Yang1(B), Miao Li2(B), and Ying Feng1	2018	08	其他	EI 会 议	科研论 文

### 著作信息

著作题目	作者	排名	出版单 位	出版时 间	著作类 别	出版社 级别	本人字 数(万字)
------	----	----	----------	----------	----------	-----------	--------------

没有相关数据

### 项目信息

项目名 称	项目类 型	项目级 别	项目来 源	总经费 (万)	个人经 费(万)	开始时 间	结束时 间	排名
----------	----------	----------	----------	------------	-------------	----------	----------	----

基于模拟学习的软操作柔顺交互控制研究	纵向科研项目	国家自然科学基金项目	国家自然科学基金	22	22	2018-01	2020-12	1
面向机器人打磨/装配的力传感器应用示范	纵向科研项目	国家科技计划项目	国家重点研发计划	465	465	2019-06	2021-05	1
基于视觉与力觉感知的柔性智能工业机器人自动化物流分拣系统	纵向科研项目	湖北省项目	湖北省重大科技创新项目	200	200	2018-11	2022-07	1
人机协作装配中的任务表达学习与交互控制	纵向科研项目	其他省部级项目-自然科学	江苏省青年基金	20	20	2018-07	2021-06	1
机器人软操作与学习算法研究	纵向科研项目	纵向其他项目	武汉大学人才引进	50	50	2017-07	2020-06	1

获奖信息							
获奖项目名称	奖励名称	获奖等级	奖励类型	奖励等级	授奖单位	奖励时间	排名
首届教职工创新创业大赛	智能工业机器人操作系统	金奖	其他奖励	校级	武汉大学	2019-06	独立
The 11th International Workshop on Human-Friendly Robotics	The 11th International Workshop on Human-Friendly Robotics	其他	其他奖励	国际奖	Human Friendly Robotics	2018-11	独立
面向工业机器人操作的 3D 智能视觉	“华创杯”创业大赛三等奖	三等奖	其他奖励	国家级	华创组委会	2018-11	独立
ROBOTIC GRASPING AND MANIPULATION	IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE on INTELLIGENT ROBOTS and SYSTEMS	二等奖	其他奖励	国际奖	IEEE	2016-10	独立
专利信息							
专利名称	专利号	专利类别		授予时间	授权国家		
一种 B 超检测机器人的被动柔顺手腕	CN 111249004 A	发明专利		2020-02	中国		
多源震动盘及零件姿态调整方法	CN 110562675 A	发明专利		2019-12	中国		



一种基于视觉识别的香菇自动分拣装置	CN 208303270 U	实用新型专利	2019-01	中国
一种香菇分类装置	CN 208321380 U	实用新型专利	2019-01	中国
一种机器人用拆垛夹具装置	CN 207932656 U	实用新型专利	2018-10	中国
一种机器人末端力控夹紧装置	CN 207682019 U	实用新型专利	2018-08	中国
一种工业机器人用吸盘装置	CN 207172104 U	实用新型专利	2018-04	中国
一种气动多指尖吸盘装置	CN 207172105 U	实用新型专利	2018-04	中国
一种气缸驱动的自适应机械手	CN 207172099 U	发明专利	2018-04	中国
一种气缸驱动的柔性机械手	CN 207172107 U	实用新型专利	2018-04	中国
一种智能电动两指机械	CN 206982705 U	实用新型专利	2018-02	中国
一种气动三指构型柔性夹爪	CN 207027549 U	实用新型专利	2018-02	中国
一种物流用柔性多指机械手	CN 107471244 A	发明专利	2017-12	中国
一种香菇自动分拣装置	CN 107377412 A	发明专利	2017-11	中国
一种柔性两指构型机械手	CN 206536492 U	实用新型专利	2017-10	中国

一种柔性三指构型机械手	CN 107175681 A	发明专利	2017-09	中国	
一种机器人柔性打磨系统	CN 206254004 U	实用新型专利	2017-06	中国	
一种基于双相机的机器人无序抓取装置及方法	CN 106829469 A	发明专利	2017-06	中国	
一种新型机器人用传感器夹持装	CN 205766242 U	实用新型专利	2016-12	中国	
一种基于示教学的机器人打磨系统及方法	CN 109483556 A	发明专利	2019-03	中国	
一种基于示教学的机器人轴孔装配系统及方法	CN 109382828 A	发明专利	2019-02	中国	
<b>咨询报告信息</b>					
<b>报告题目</b>	<b>采纳单位</b>	<b>采纳单位类别</b>	<b>所属单位</b>	<b>排名</b>	<b>采纳时间</b>
没有相关数据					
<b>成果鉴定与转让</b>					
<b>成果名称</b>	<b>鉴定时间</b>	<b>鉴定部门</b>	<b>成果转让、鉴定情况</b>	<b>成果等级</b>	<b>排名</b>
没有相关数据					



单位教学指导委员会审查意见（对岗位申请者课堂教学质量、教学过程管理、教学改进等方面进行审查）

无教学工作

有教学工作，请填写：

1.教学工作有无以下情况：

(1) 近三年有无教学重大事故，造成恶劣影响  有  无

(2) 近三年学生评教结果平均排名位于学院后 40%  有  无

2.近三年综合考评：

(1) 教学纪律情况（如有上课迟到、早退、旷课等现象，请列出）：

(2) 教学规范情况（根据考试试卷、教学方案的更新、平时作业的批阅、实验实习报告、毕业论文）：

(3) 督导、同行、干部听课情况：

(4) 其他方面的表现（对单位或学校教学工作服务情况；与学生互动交流、帮助学生成长等情况）：

优秀  良好  合格  不合格

负责人签字：

（单位盖章）

年 月 日

教授会议(教授委员会)意见：

主任签名(单位公章)：

年 月 日

应到数		实到数		同意票		不同意票		弃权票		达到几票通过	
-----	--	-----	--	-----	--	------	--	-----	--	--------	--

党政联席会议意见:

主要负责人签字:

年 月 日