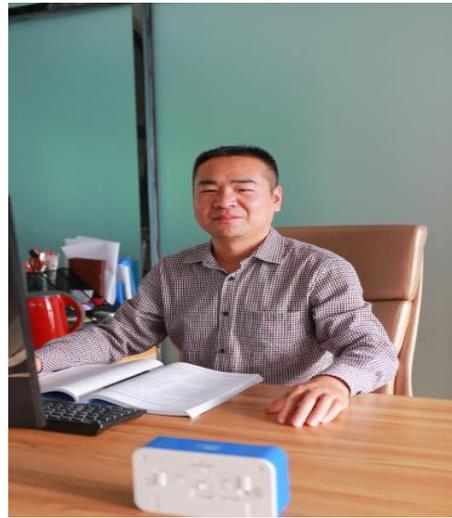


姓名：张彦陟
出生日期：1981 年 12 月
学历学位：本科/学士
职称：副教授



❖ 学习工作经历

2001.9-2005.7	西安工业学院 测控技术与仪器专业 工学学士
2005.7-2005.9	中国兵器工业集团北方光电有限公司 质量部助理工程师
2005.9.-至今	闽南理工学院光电与机电工程学院 教师

❖ 科研教研经历

序号	项目名称	项目来源及经费
1	平面光学质量在线检测仪 (主持)	省教育厅科技项目, 1 万
2	四足代步机器人系统设计 (主持)	石狮市科技局项目, 10 万
3	一种仿生智能步行椅系统技术研发 (主持)	泉州市科技局项目, 10 万
4	省综合改革试点项目测控技术与仪器专业(主持)	福建省教育厅, 40 万
5	省创新创业教育改革项目测控技术与仪器(主持)	福建省教育厅, 50 万

❖ 教学工作

1. 主讲课程:应用光学、误差理论与数据处理、光电显示技术、质量工程学等课程。
2. 教研情况:主持省级教研项目 2 项, 副主编教材 3 部, 参编 1 部, 发表教研论文多篇。
3. 学生指导: 指导 20 余名学生完成省级以上大学生创新创业训练项目。指导学生毕业设计 200 余人。

❖ 学术成果

主要研究方向: 光机电系统设计、机器人系统设计, 光电检测技术等。

先后承担省厅级地市级课题 3 项, 已发表论文 7 篇, 出版教材 4 本; 已获授权发明专利 2 项。软件著作权 1 项。

出版教材:

1. 《机械制图》. 机械工业出版社, 2014. 副主编
2. 《机械制图习题集》. 机械工业出版社, 2015. 副主编
3. 《测控技术与仪器专业导论》. 机械工业出版社, 2016. 参编
4. 《电子线路 CAD 实用教程》. 华中科技大学出版社, 2018. 副主编

授权发明专利:

- 1.一种步行机器人足部脚板结构. 专利号: ZL201620617551.7.
- 2.一种步行机器人腿部膝盖下关节及步行机器人腿结构.专利号: ZL 201620617514.6