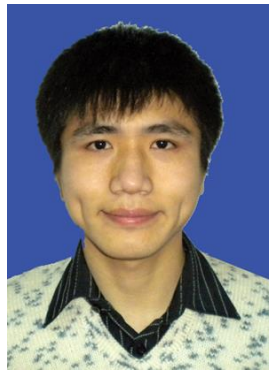
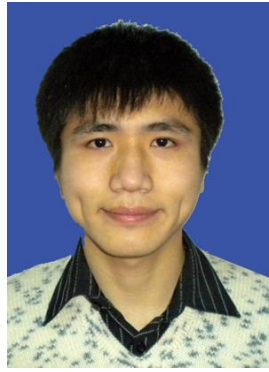


姓名	章永年	性别	男	
职称	讲师	系别	机械系	
学位	博士/硕导	电话	13401920096	
E-mail	hczyn@njau.edu.cn			
单位地址	南京市浦口区点将台路 40 号	邮编	210031	
研究领域	仿生机器人技术、数控技术、机电一体化			
社会兼职				
承担项目	<ul style="list-style-type: none"> ➢ 国家自然科学基金青年基金(51405239),“面向农情信息采集的足式机器人水田行走机理研究”, 主持。 ➢ 南京农业大学青年科技创新基金项目(KJ2013042),“复杂曲面刀具轨迹能耗优化算法的研究”, 主持。 ➢ 南京农业大学工学院实验教改项目(2GG-051010),“机械传动实验平台的研发工作”, 主持。 ➢ 江苏省自然科学基金青年基金(BK20130696),“基于光声光谱的杂交稻种质量快速无损检测技术及机理研究”, 参与。 ➢ 国家自然科学基金青年基金(51005122),“球膜光学微纳牛力检测原理研究”, 参与。 ➢ 江苏省科技厅基础设施及条件建设项目(BY2015071-02),“高速齿轮箱性能测试平台的研究与开发”, 参与。 ➢ 江苏省农业科学院 农业科技自主创新资金项目(CX(15)1033-07),“设施蔬菜高效标准化生产关键技术研究及装备创制——省力化田间物流运输平台研发”, 参与。 ➢ 江苏省农机三新工程(NJ2014-08),“茎叶类蔬菜有序收获小型机具的应用开发”, 参与。 ➢ 南京农业大学基本科研业务费中央高校基本业务费项目(自主创新重点项目 KYZ201427),“拖拉机驾驶机器人结构优化及遥操作控制技术研究”, 参与。 			
学术成果	<p>近期主要论文:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1.章永年*, 赵东标, 陆永华, 刘凯. 平底刀最优刀轴矢量规划算法[J]. 机械工程学报. 48(5): 180-186, 2012. . 2.章永年*, 赵东标, 陆永华, 刘凯. RTCP 算法中无碰刀轴矢量的确定[J]. 中国机械工程. 23(9): 1009-1013, 2012. 3.章永年*, 赵东标, 陆永华, 刘凯. 求解 NURBS 曲面间最小距离的人工势场算法[J]. 计算机辅助设计与图形学学报. 23(8): 1332-1336, 2011. . 4.章永年, 赵东标*, 刘凯, 陈盛. 一种实时前瞻的微线段直接插补算法[J]. 东南大学学报: 自然科学版. 40(4): 726-730, 2010. 5.章永年, 赵东标*, 刘凯, 陈盛. 一种匀变速 DDA 精插补算法的研究[J]. 机械科学与技术. 29(12): 1602-1605, 2010. 			

	<p>6.章永年*, 辛玉红, 康敏, 史立新, 肖茂华. 全数字式机械传动效率实验台设计[J]. 实验技术与管理: 33(2): 81-86, 2016.</p> <p>7.章永年*, 王美思, 吴阳, 卢伟, 肖茂华, 汪小昆. 五连杆足式机器人腿部机构的多目标优化算法[J]. 农业机械学报. 47(10): 457-464, 2016.</p> <p>8.刘成龙, 章永年*, 王睿, 史立新, 汪小昆. 面向农情信息采集的小型四足柔性机器人设计[J]. 机械设计.</p> <p>9.ZHANG Yongnian, LIU Lu, XIN Yuhong, LU Wei, WANG Xiaochan*. Smooth CNC pulse sequence generation algorithm[J]. Acta Technica. 61(2): 131-145, 2016.</p> <p>软件著作权:</p> <p>1.主动误差补偿 G 代码生成软件 V1.0, 0761441, 2014</p> <p>2.景点自制纪念币机嵌入式控制软件 V1.0, 0761928, 2014</p> <p>3.高速齿轮箱智能化试验台控制软件 V1.0, 1035874, 2015</p> <p>4.四足机器人单腿试验台测控系统 V1.0, 1404501, 2016</p>
<p>奖励荣誉</p>	<ul style="list-style-type: none"> ➤ 2014, 第五届江苏省大学生机械创新设计大赛三等奖指导教师 ➤ 2014, 南京农业大学“挑战杯” 大学校课外学术科技作品竞赛三等奖指导教师 ➤ 2015, 第六届江苏省大学生机器人比赛一等奖指导教师 ➤ 2015, 第一届全国大学生智能农业装备创新大赛特等奖指导教师 ➤ 2016, 第六届江苏省大学生机械创新设计大赛三等奖指导教师 ➤ 2016, 第六届中国工程机器人大赛暨国际公开赛特等奖指导教师 ➤ 2015, 校优秀毕业设计二等奖指导教师 ➤ 2016, 校优秀毕业设计二等奖指导教师 ➤ 2016, 校优秀毕业设计特等奖指导教师 ➤ 2016, 院第八届青年教师授课竞赛二等奖

Teaching staff/Personal information

Name	Yongnian Zhang	Gender	Male	
Title	Lecturer	Department	Mechanical Engineering	
Degree	Ph.D.	Telephone	(86) 13401920096	
E-mail	hczyn@njau.edu.cn			
Unit address	40 Dianjiangtai Road, Pukou District, Nanjing, Jiangsu		Post code	210031
Research field				
Social appointments				
Research projects	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Hold on one National Natural Science Foundation of China (51405239)—“Research on Propulsion Mechanism of Legged Robot for Information Collection in Agricultural Fields” ➤ Participate in the project of Jiangsu Province Natural Science Foundation (BK20130696) 			
Academic achievements	<p>Papers:</p> <p>Zhang Yongnian, Zhao Dongbiao, Lu Yonghua, etc. Optimal tool orientation for five-axis flat-end cutter machining[J]. <i>Journal of Mechanical Engineering</i>. 2012 48(5): 180-186.</p> <p>Zhang Yongnian, Zhao Dongbiao, Lu Yonghua, etc. Determination of collision-free tool orientation for RTCP[J]. <i>China Mechanical Engineering</i>. 2012, 23(9): 1009-1013.</p> <p>Zhang Yongnian, Zhao Dongbiao, Liu Kai, etc. An Artificial Potential Field Method of Calculating Minimum Distance between NURBS Surfaces[J]. <i>Journal of Computer-Aided Design & Computer Graphics</i>. 2011, 23(8): 1332-1336.</p> <p>Zhang Yongnian, Zhao Dongbiao, Liu Kai, etc. A real-time look-ahead direct interpolation algorithm for small line[J]. Journal of Southeast University (Natural Science Edition). 2010, 40(4): 726-730.</p>			
Reward & honor				