



机械与汽车工程学院第七期 学术交流系列活动

题目：关节型机器人动力学模型及控制方法

报告人：邹焱飏，华南理工大学

专家简介



邹焱飏，华南理工大学副教授，硕导。长期从事基于激光视觉传感器的焊缝实时跟踪系统研究。主持国家级项目 3 项、省部级项目 8 项。在国际 SCI 期刊发表论文 40 余篇，论文 SCI 被引频次 296，发表 EI 检索文章 20 余篇。受理发明专利 67 项，授权发明专利 43 项。

摘要信息

激光视觉传感器是智能焊接加工系统的关键元件，解决其焊缝检测鲁棒性问题具有重要意义。围绕焊缝跟踪系统的标定策略，重点研究基于生成对抗网络的智能焊接系统标定优化方法。围绕焊缝图像修复策略，重点研究图像生成理论，揭示焊缝图像本质特征，在无噪声分布先验信息条件下，建立对耦合强噪声的焊接图像进行有效修复的策略。

时间：2023年4月21日星期五下午14:30

地点：机械与汽车工程学院19号楼201会议室