

姓名	李启光	性别	男	出生年月	197009	
政治面貌	九三	现任职务	副院长	现在职称	副教授	
最后学历	博士研究生	最后学位	博士	获学位单位	机械科学研究总院	
任硕导时间	2014年	任博导时间		通讯地址	海淀清河小营东路10院	
联系方式	18710086782		E-mail	Lqg0920@163.com		
所属学科及学科方向	机械工程		研究方向1	数控装备测控技术		
	机器人技术		研究方向2	机器人测控技术		
工作经历	1995.04-至今, 北京信息科技大学机电工程学院, 副教授/副院长					
承担教学任务	计算机控制技术及应用、机电系统设计与分析、机电装备控制技术、机电系统建模与仿真(本科生)、机械电子学、机器人运用技术(研究生)					
在研项目情况	1. 复杂环境高空作业机器人系统设计, 2018年-2020年, 16万, 主持。					
主要论著(近五年)	1. 李启光. 偏心轴工件磨削 X-C 联动关系模型研究. 制造技术与机床 2017 12 月 2. 李启光. 基于远程监控的镀锌板生产线控制系统. 北京信息科技大学学报 2015 12 3. 李启光.. 凸轮磨削力对 X-C 联动位置影响研究. 制造业自动化 2017 年 4. 李启光. 一种高墙作业设备中的墙面作业设备. 中国实用新型专利 ZL 2018 2 0693695 5. Liqiguang The X-C Linkage Grinding Force Modell in cam griding key engineering materrials 2015 6. Liqiguang .Analysis and Experiment of Non - circular Layered Grinding Process Based on Presetting Grinding Arc Length AMEME2017					
主要科研成果	1. 用于偏心轴加工得专用随动式磨床研究 北京市科委计划项目 2. 非圆磨削廓形误差形成机理与约束控制方法研究 国家自然科学基金 3. 回转类复杂型线零件高效精密磨削过程力位耦合控制研究 北京市自然科学基金 4. 智能下肢康复训练机器人关键技术研究 北京市教委 5. 异型凸轮轮廓磨削后置处理软件开发 企事业单位委托科技项目 6. 组合导航航位推算算法的开发设计 企事业单位委托科技项目 7. 多模式电力变送远程无线监控系统 企事业单位委托科技项目 8. 电力变送远程监控程序技术方案开发 企事业单位委托科技项目 9. 镁合金熔炉控制软件系统改进升级 企事业单位委托科技项目 10. 燃气加热式定量熔炉控制系统开发 企事业单位委托科技项目 11. 镁合金熔炉前处理系统的研制 企事业单位委托科技项目 12. 125T 定量熔炉控制系统开发 企事业单位委托科技项目 13. 数控凸轮轴磨床设计分析和软件开发 企事业单位委托科技项目					
参加学术团体	机器人运维职业资格标准专家组.					
表彰和荣誉	2012 北京市教育教学成果一等奖 2018 北京市高等教育教学成果二等奖 2018年 北京信息科技大学三育人先进个人					

备注	
----	--