

## 南京农业大学人工智能学院师资队伍

|                         |  |        |                           |   |
|-------------------------|--|--------|---------------------------|---|
| 姓 名                     | 秦欢欢  | 性 别    | 男                         |  |
| 学 位                     | 博士   | 职 称    | 讲师                        |   |
| 部 门<br>(系别)             | 自动化系   | E-mail | qhuanhuan1001@njau.edu.cn |   |
| 通信地址                    | 江苏省南京市点将台路 40 号  |        |                           |   |
| 个人简介                    | <p>● 教育经历</p> <p>2008.09-2012.06 安徽工程大学 测控技术与仪器 本科</p> <p>2012.09-2020.03 东南大学 仪器科学与技术 博士</p> <p>2017.12-2018.07 加州大学圣巴巴拉分校 联合培养博士</p> <p>2018.08-2019.01 斯坦福大学 联合培养博士</p> <p>● 工作经历</p> <p>2021.03-至今 南京农业大学 人工智能学院 讲师</p>  |        |                           |   |
| 研究领域                    | <p>(一) 农业智能机器人与人工智能技术</p> <p>(二) 力触觉人机交互技术</p>   |        |                           |   |
| 教授课程                    |  |        |                           |   |
| 承担项目                    |  |        |                           |   |
| 学术成果<br>(论文、专利、<br>软著等) | <p><u>发表论文情况:</u></p> <p>[1] <b>Qin H</b>, Song A*, Gao Z, et al. A multi-finger interface with MR actuators for haptic applications[J]. IEEE transactions on haptics, 2018, 11(1): 5-14.</p> <p>[2] <b>Qin H</b>, Song A*, Zeng X, et al. Design and evaluation of a small-scale multi-drum magnetorheological brake[J]. Journal of Intelligent Material Systems and Structures, 2018, 29(12): 2607-2618.</p> <p>[3] <b>Qin H</b>, Song A*, Mo Y. A hybrid actuator with hollowed multi-drum magnetorheological brake and direct-current micromotor for hysteresis compensation[J]. Journal of Intelligent Material Systems and Structures, 2019, 30(7), 1031-1042.</p> <p>[4] <b>Qin H</b>, Song A*, Mo Y. Evaluation of a multi-drum magnetorheological brake via finite element analysis considering number of drums and fluid gap selection in optimization[J]. Journal of Intelligent Material Systems and Structures, 2019, 30(5), 778-787.</p> <p>[5] <b>Qin H</b>, Song A*, Mo Y. Performance Evaluation of a Hollowed Multi-Drum Magnetorheological Brake Based on Finite Element Analysis Considering Hollow Casing Radius[J]. IEEE Access, 2019, 7: 96070-96078.</p> <p>[6] <b>Qin H</b>, Song A*, Liu Y, et al. Design and calibration of a new 6 DOF haptic device[J].</p> |        |                           |   |

|                    |  |
|--------------------|--|
|                    | <p>Sensors, 2015, 15(12): 31293-31313.</p> <p>[7] <b>秦欢欢</b>, 宋爱国*, 莫依婷, 等. 带有双手力觉反馈的人机交互系统设计[J]. 仪器仪表学报, 2018, 39(7): 66-73.</p> <p><b>申请专利情况:</b></p> <p>[1] 宋爱国, <b>秦欢欢</b>, 等. 一种基于有源和无源器件的小型力触觉再现方法, 2019.08.20, 中国, ZL201710396225.7 【授权专利】</p> <p>[2] 宋爱国, 莫依婷, <b>秦欢欢</b>, 等. 一种手指可穿戴式柔性力触觉反馈装置, 2020.06.30, 中国, ZL201811301176.5 【授权专利】</p> |
| <p><b>奖励荣誉</b></p> | <p>[1] 教育部高等学校仪器类专业教学指导委员会, 叶声华奖学金, 2019</p> <p>[2] 中国仪器仪表学会, “唐辉电子”奖学金, 2018</p> <p>[3] 东南大学研究生教育基金会, 中电莱斯奖学金, 2019</p>   |
| <p><b>社会兼职</b></p> |  |
|                    |  |