



张增猛

博士 教授 博士生导师

办公电话: +86-411-84725229

通讯地址: 大连海事大学船舶与海洋工程学院

电子邮箱: zzm@dlmu.edu.cn

教育背景

- 2005.3 — 2009.9 浙江大学 机械电子工程专业, 博士
- 2003.9 — 2005.2 浙江大学 机械电子工程专业, 硕士
- 1998.9 — 2003.6 浙江大学 机械电子工程专业, 学士

工作经历

- 2017.12 — 至今 大连海事大学 机械系, 教授
- 2011.7 — 2017.11 大连海事大学 机械系, 副教授
- 2009.9 — 2011.6 大连海事大学 机械系, 讲师
- 2015.9 — 2016.9 美国明尼苏达大学 机械系, 访问学者

研究领域

流体传动与控制
水下智能机电液装备
打捞工程技术与装备

科研项目

- [1] 2015.1-2018.12 国家自然科学基金面上项目, 水压人工肌肉拟人水下作业机械臂三自由度关节驱动技术研究, 项目负责人
- [2] 2015.1-2018.12 辽宁省高等学校杰出青年学者成长计划
- [3] 2014.10-2017.12 国家科技支撑计划项目课题, 深海打捞专用工具及作业技术, 研究任务负责人
- [4] 2013.1-2015.12 国家“863 计划”子课题, 工程机械共性部件再制造关键技术及示范, 项目负责人
- [5] 2013.1-2014.12 辽宁省自然科学基金项目, 深水作业机械手的水压人工肌肉关节驱动技术, 项目负责人

- [6] 2012.7-2014.12 交通运输部交通应用基础研究项目, 海水液压技术在深水救捞作业装备中的应用基础研究, 项目负责人
- [7] 2012.1-2013.12 大连市科技计划重点项目, 环保型超高压水射流交通标志线清洗器关键技术研究, 项目负责人
- [8] 2011.1-2013.12 国家自然科学基金(青年基金项目), 海水液压人工肌肉驱动的水下作业机械手关键技术研究, 项目负责人

学术成果

代表性论文

- [1] Yinglong Chen, Hui Liu, Zengmeng Zhang*, et al. Nonlinear Dynamics Modeling and Analysis of Underwater Mud- Penetrator Steering System. IEEE ACCESS, 2018.09
- [2] 车进凯, 张增猛*, 刘培培等. 水压人工肌肉三自由度关节试验系统设计. 第十届全国流体传动与控制学术会议, 2018.07 (最佳论文奖)
- [3] 张增猛, 杨天笑, 侯交叉等. 基于 GHS 软件的液压同步提升打捞计算与分析. 大连海事大学学报, 2017.08
- [4] 张增猛, 孟繁毅, 侯交叉等. 音圈电机直驱水液压节流控制阀仿真与试验. 煤炭学报, 2017.07
- [5] 刘伟, 张增猛, 孙坐福等. 沉船水下开孔抽油技术的研究现状. 船舶工程, 2017.07
- [6] Zengmeng Zhang, Jiaoyi Hou, Dayong Ning, et al. Modeling and experiments on the drive characteristics of high-strength water hydraulic artificial muscles. Smart Materials and Structures, 2017.05
- [7] 张增猛, 孟繁毅, 侯交叉等. 水润滑下 316L 不锈钢与聚醚醚酮摩擦磨损性能研究. 润滑与密封, 2017.05
- [8] 张增猛, 李烁, 侯交叉等. 沉船同步提升升沉补偿试验平台设计及联合仿真. 液压与气动. 2017.04
- [9] Jiaoyi Hou, Zengmeng Zhang, Dayong Ning, et al. Model-based position tracking control of a hose-connected hydraulic lifting system. Flow Measurement and Instrumentation, 2017.03
- [10] 张增猛, 孟繁毅, 侯交叉等. 直线电机驱动水液压柱塞泵运动规划及仿真分析. 液压与气动, 2017.03
- [11] ZM Zhang, X Cheng, DY Ning, et al. Underwater acoustic beacon signal extraction based on dislocation superimposed method. Advances in Mechanical Engineering, 2017.02
- [12] Jiaoyi Hou, Zengmeng Zhang*, Hua Zhou, et al. Hydraulic systems control based on the characteristics of major-motion mechanism for an open-die forging manipulator. Advances in Mechanical Engineering, 2017.02

- [13] JY Hou, LS Zhang, YJ Gong, DY Ning, ZM Zhang. Theoretical and experimental study of scour depth by submerged water jet. *Advances in Mechanical Engineering*, 2016.12
- [14] DY Ning, CL Sun, YJ Gong, ZM Zhang. Extraction of fault component from abnormal sound in diesel engines using acoustic signals. *Mechanical Systems and Signal Processing*, 2016.06
- [15] DY Ning, JY Hou, YJ Gong, ZM Zhang. Auto-identification of engine fault acoustic signal through inverse trigonometric instantaneous frequency analysis. *Advances in Mechanical Engineering*, 2016.03

专著

- [1] 打捞工程, 大连海事大学出版社, 2012

专利(近五年)

- [1] 宁大勇, 孙旭, 张增猛等. 一种可以自锁与解锁的水下残骸提升装置. 授权发明专利, ZL 201611146132.0, 授权日期 2018-10-02
- [2] 侯交叉, 刘晶玮, 张增猛等. 一种可以展开和收拢的水下残骸提升装置. 授权发明专利, ZL 201611048585.X, 授权日期 2018-10-02
- [3] 弓永军, 孙玲, 张增猛等. 一种超高压旋转密封式水射流清洗器. 授权发明专利, ZL 201410583855.1, 授权日期 2016-07-06
- [4] 张增猛, 弓永军, 侯交叉等. 一种柱塞配流双作用直线电机驱动往复柱塞泵. 授权发明专利, ZL 201310751090.3, 授权日期 2016-04-20
- [5] 张增猛, 弓永军, 侯交叉. 一种水压人工肌肉. 授权发明专利, ZL 201310308611.8, 授权日期 2015-10-28
- [6] 张增猛, 弓永军. 一种水压人工肌肉液压驱动与控制系统. 授权发明专利, ZL 201210336751.1, 授权日期 2015-01-21
- [7] 弓永军, 张增猛, 王祖温等. 纯水双向对置压电陶瓷换向阀. 授权发明专利, ZL 201210103151.0, 授权日期 2014-10-29
- [8] 张增猛, 弓永军. 一种用于深海作业装备的开式海水液压污染控制系统. 授权发明专利, ZL 201210336995.X, 授权日期 2014-10-29
- [9] 弓永军, 张增猛, 王祖温等. 纯水压电陶瓷驱动换向阀. 授权发明专利, ZL 201210103915.6, 授权日期 2014-04-30

讲授课程

- [1] 机电一体化系统设计, 本科生
- [2] 打捞工程, 本科生
- [3] 水下作业装备设计, 研究生
- [4] 电液比例技术, 研究生

学术兼职

2013.4 至今 中国机械工程学会水液压专委会委员