



姓名：艾孜海尔·哈力克

性别：男

职称：讲师，博士

E-mail: azhar@xju.edu.cn

个人简历

艾孜海尔·哈力克，1978年11月生，男，维吾尔族，新疆乌鲁木齐人，讲师，博士，2002年7月本科毕业于北京大学计算机科学系，2007年7月硕士毕业于新疆大学，2015年12月博士毕业于新疆大学，2002年7月在新疆大学数学学院工作至今。

近年来主要从事数值计算与数值模拟应用研究。现主持国家自然科学基金项目1项、博士启动基金项目1项；参与完成多项国家自然科学基金及自治区自然科学基金项目。

科研项目

1. 国家自然科学基金地区项目，11662020，滑坡演进过程及其对下游结构物冲击模型的建立、实现及实验验证，2017/01-2020/12，48万元，在研，主持。
2. 国家自然科学基金地区项目，51565054，润滑油状态下齿轮传动过程的动态数值计算方法研究，2016/01-2019/12，38万元，在研，参加
3. 国家自然科学基金地区科学基金项目，11461069、基于骨骼重建机理的连续体结构仿生拓扑优化方法研究、2015/01-2018/12、40万元、在研、参与。
4. 国家自然科学基金地区科学基金项目，11261057、基于信任和风险的访问控制博弈模型研、2013/01-2016/12、35万元、已结题、参与。

5. 自治区高校科研计划项目重点项目, XJEDU2012101、信任和风险自适应访问控制模型研究、2013/01-2015/12, 4 万元、已结题、参与。
6. 国家自然科学基金地区科学基金项目, 51075346 、齿轮传动中冲击、接触及正确啮合过程的动态数值计算方法研究、2011/01-2014/12、30 万元、已结题、参与。
7. 新疆大学自然科学基金博士启动基金项目, BS090103、参数化 RBAC 模型在校园门户中的应用、2010/03-2012/03、3 万元、已结题、参与。
8. 自治区自然科学基金项目青年基金项目, 2009211B05、基于角色的访问控制模型的扩展及其基于本体的表示和实现、2009/06-2012/03、8 万元、已结题、参与。

科研成果 (论文、专著等)

- [1] 艾孜海尔·哈力克^(#), 热合买提江·依明, 开依沙尔·热合曼, 买买提明·艾尼^(*), 不同质量粒子分布 SPH 方法及其应用, 振动与冲击, 2015, 34(22):62-67。
- [2] **Azhar Halik**^(#), Rahmatjan Imin, Mamtimin Geni^(*), Afang Jin, Yangyang Mou, Numerical Modeling for Discrete Multi-body Interaction and Multi-field Coupling Dynamics Using the SPH Method, Mathematical Problems in Engineering, 2015, Article ID 205976, 12 pages。
- [3] Nurmamat Helil^{(#)(*)}, **Azhar Halik**, Kaysar Rahman, Non-zero-sum cooperative access control game model with user trust and permission risk, Applied Mathematics and Computation, 2017, 307:299-310
- [4] Kaysar Rahman^(#), **Azhar Halik**, Kahar Samsak, Nurmamat Helil^(*), Structural Topology Optimization Using Turing Model, Advanced Materials Research, 2014, 889-890: 595-599.
- [5] Kaysar Rahman^(#), Kahar Samsak, **Azhar Halik**, Nurmamat Helil^(*), A New Heuristic Topology Optimization Method Based on Bone Remodeling Model, Advanced Materials Research, 2014, 889-890: 622-627。
- [6] 开依沙尔·热合曼^(#), 热合买提江·依明江, 艾孜海尔·哈力克, 买买提明·艾尼^(*), 基于 wolf 法则的连续体结构仿生拓扑优化方法, 机械设计与制造, 2014, 9: 198-204。

- [7] 热合买买提江·依明^{(#)(*)}, 艾孜海尔·哈力克, 平面机构动态可视化仿真方法的新途径, 机械工程与自动化, 2011,3(166):4-6。
- [8] 努尔买买提·黑力力^{(#)(*)}, 开依沙尔·热合曼, 艾孜海尔·哈力克, 灵活的混合 RBAC 模型及冲突解决, 计算机工程与应用, 2010, 46(36): 101-104。