

| |
|-----------|
| 2025年招生计划 |
|-----------|

1. 博士论文研究方向： 原位资源利用微流控技术

选题类别： ☐ 基础性研究 ☒ 应用性研究 ☐ 工程技术攻关研究

☐ 新开辟的研究方向 ☐ 已有研究方向的继续 ☐ 其他

选题类别: ☐ 基础性研究

■应用性研究

□工程技术攻关研究

□新开辟的研究方向

☐ 已有研究方向的继续☐其他

2. 博士论文的选题背景及意义和主要研究内容简介

利用微流控技术实现CO₂的高效高选择性还原，制备燃料和氧气，供外太空长期探测使用

利用微流控技术实现CO₂的高效高选择性还原，制备燃料和氧气，供外太空长期探测使用

| |
|-------------------------|
| 3. 该选题所依托的科研项目或研究经费来源情况 |
| 自筹 |

自籌

| | | |
|--|--|--|
| 2025年招生计划 | | |
| 1. 博士论文研究方向： 四足机器人 | | |
| 选题类别： <input type="checkbox"/> 基础性研究 <input checked="" type="checkbox"/> 应用性研究 <input type="checkbox"/> 工程技术攻关研究 | | |
| <input type="checkbox"/> 新开辟的研究方向 <input type="checkbox"/> 已有研究方向的继续 <input type="checkbox"/> 其他 | | |
| 2. 博士论文的选题背景及意义和主要研究内容简介 | | |
| <p>四足机器人及上装平台运动耦合控制。 建立四足机器人和上装运动平台的动力学模型，模型应考虑系统的主要运动特性和非线性因素，并具有良好的鲁棒性。控制算法设计： 设计快速稳定的协同控制算法，算法应考虑运动耦合和系统非线性因素，并具有良好的实时性和计算效率。仿真实验： 开发仿真平台，对所提控制算法进行仿真验证。评估算法的性能和鲁棒性，并进行参数优化。实物实验： 搭建机器人四足行走与上装运动平台实验平台，收集实验数据，分析实验结果，验证算法的有效性和实际应用价值。</p> | | |
| 3. 该选题所依托的科研项目或研究经费来源情况 | | |
| 自筹 | | |