

2025年招生计划		
1. 博士论文研究方向： 穿戴式外骨骼系统研究		
选题类别： <input checked="" type="checkbox"/> 基础性研究	<input 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>面向失能人士的康复型外骨骼，必须通过结构、传感系统以及系统控制算法三个方面系统性地保障人机交互的安全稳定性。而当前康复外骨骼系统普遍存在自重偏重，运动意图感知延迟，柔顺控制策略客制化程度低的问题。故需要在驱动，传感，控制三个方面展开深入研究，实现进一步突破。</p>		
3. 该选题所依托的科研项目或研究经费来源情况		
<p>国家自然科学基金重点项目，经费299万。</p>		

2025年招生计划		
1. 博士论文研究方向： 载人飞行器系统研究		
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>“载人飞行器技术”以实现载人立体飞行为目标，构建便携式短距低空飞行平台所进行的研究。主要解决了可靠性总体设计、稳定飞行控制、兼容便携性等载人飞行器难题，拟填补国内涡喷载人飞行器技术的空白。该技术成果主要包括无翼结构的飞行控制技术、基于实时故障诊断的自适应容错控制技术、基于高效涡喷阵列的矢量推力技术。</p>		
3. 该选题所依托的科研项目或研究经费来源情况		
<p>国家部委项目，经费424万。</p>		