

2023年招生计划
六、预计招收博士生的课题研究方向和研究工作简介
1. 博士论文研究方向： 仿灵长类高机动机器人的多移动方式智能学习运动控制 选题类别： <input 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 checked="" 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 在本研究室1999年（2005进一步更新）年在国际上原创性提出的具有多移动方式的类人及类人猿型机器人总体概念与实现、持续创新研究成果积累的基础上，进一步面向地面及空间技术领域针对高技能、高机动性研究仿人仿灵长类机器人的技巧性和高技能行为、高灵活性行为的变力学结构下的控制、人工智能等理论与强化学习技术，主要研究带有手脚爪及多移动方式的仿猿仿人机器人的双足步行、四足步行、步行方式转换、攀爬移动、非连续介质间摆荡渡越移动的智能学习运动控制理论、技术与实验验证。
3. 该选题所依托的科研项目或研究经费来源情况 国家重点研发计划项目课题（课题编号：2018YFB1304502）目前处于结题验收进程阶段，尚余经费（57万余元）。

2023年招生计划
六、预计招收博士生的课题研究方向和研究工作简介
1. 博士论文研究方向： 有表情智能的仿人全身机器人的人工情感理论与技术 选题类别： <input 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 checked="" 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 本研究室自1993年与国际同步创新开始研究仿人像研究机器人，2004年在国内首创实现真正具有面部表情的仿人头面部皮肤与8种基本面部表情的机器人，2004年至今先后原创性研究了语音口型协调、人面部表情的视觉识别与表情机器人表情再现、基于扩展有限状态机的人工情感模型、可变脸型的机构、仿人头面部与表情的集成化仿人头像机器人设计与研制等理论与技术、原型样机系统与实验，并取得了创新成果诸多积累，本次招生计划将进一步进行集成化设计、多感知机能技术、人-机器人情感交互理论与技术、有表情智能的仿人机器人情感行为与智能控制等理论、技术与实验的延深研究。
3. 该选题所依托的科研项目或研究经费来源情况 国家自然科学基金重点项目“基于忆阻的类人情感生成与演化及其在情感机器人中的应用”（项目编号：61936004）合作项目（2020.01.01~2024.12.31），本人负责部分总经费84万（已到款49万元）。