

2025年招生计划		
1. 博士论文研究方向： 仿灵长类高机动机器人摆荡渡越机构与运动控制		
选题类别：	<input type="checkbox"/> 基础性研究	<input type="checkbox"/> 应用性研究
	<input type="checkbox"/> 新开辟的研究方向	<input checked="" type="checkbox"/> 已有研究方向的继续
		<input type="checkbox"/> 工程技术攻关研究
		<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>研究三维空间非连续介质间摆荡抓杆与连续摆荡渡越移动的机构学与大阻尼欠驱动智能控制理论、方法与技术。主要仿生解决大出力手爪、臂机构设计理论、摆荡抓杆及连续渡越移动的控制设计、抓杆内力控制以及集成化控制系统等关键技术问题。为原创性研究。</p>		
3. 该选题所依托的科研项目或研究经费来源情况		
<p>已通过验收的国家重点研发计划课题的结转经费（50余万元RMB）及该课题取得的研究软硬件条件为基础。</p>		

2025年招生计划
<div>1. 博士论文研究方向： 多感知表情智能人形机器人头面部集成化系统与情感交互技术</div> <div>选题类别：<div><div><input type="checkbox"/>基础性研究</div><div><input type="checkbox"/>应用性研究</div><div><input type="checkbox"/>工程技术攻关研究</div></div><div><div><input type="checkbox"/>新开辟的研究方向</div><div><input checked="" type="checkbox"/>已有研究方向的继续</div><div><input type="checkbox"/>其他</div></div></div>
<div>2. 博士论文的选题背景及意义和主要研究内容简介</div> <div>针对人形机器人与人类共存对人形机器人表情智能与情感交互技术需求问题，开展集成五官、五感、人工皮肤、颈部于一体的成人等身人形机器人头面部表情智能高度集成化系统设计、人工情感模型建模与人机交互技术研究；研制具有多感知、丰富表情、语音口型协调机能的人形机器人头面部集成化系统，并开展人-机器人情感交互实验验证。</div>
<div>3. 该选题所依托的科研项目或研究经费来源情况</div> <div>国家自然科学基金重点项目子课题（84万元）及在仿人头面部表情机器人及人工情感方向已取得的软硬件条件为基础。</div>