

2025年招生计划		
1. 博士论文研究方向： 微尺度群体机器人		
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		
<p>本课题面向非确定性环境多样化微操作任务需求，研究可重构磁微机器人图案化编程机理与智能操控方法。主要研究内容包括： 1) 可重构磁微结构图案化编程机理与实现 2) 可重构磁微机器人的导航与运动特性 3) 基于可重构磁微机器人与微小对象作用特性的智能操作方法 4) 可重构磁微机器人操控系统构建与综合实验。</p>		
3. 该选题所依托的科研项目或研究经费来源情况		
<p>本课题受机器人技术与系统国家重点实验室预研课题(课题编号：SKLRS202418B)支持。</p>		

2025年招生计划		
1. 博士论文研究方向： 微装配机器人		
选题类别： <input type="checkbox"/> 基础性研究 <input type="checkbox"/> 应用性研究 <input checked="" 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>本课题面向激光聚变实验中复杂微器件的装配需求，针对复杂微器件制造中多个弱刚性微零件高精度、高效率同步装配的难题，研究弱刚性微零件的同步对准技术、装配力学模型以及同步装配技术。主要研究内容包括：1) 基于不同视野视觉信息融合的多微零件同步对准技术 2) 多弱刚性微零件同步装配过程耦合作用力学模型 3) 基于多操作手协调的弱刚性微零件同步装配技术 4) 基于多操作手协调的弱刚性微零件同步装配综合实验</p>		
3. 该选题所依托的科研项目或研究经费来源情况		
<p>本课题受中国工程物理研究院课题支持，经费充足。</p>		