

2025年招生计划		
1. 博士论文研究方向：MRI兼容脑神经外科穿刺机器人		
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		
主要开展核磁兼容下的脑神经外科穿刺机器人的设计，基于超声电机/压电陶瓷的核磁兼容的新型驱动方式研究、柔性穿刺针力感知和形状感知研究、 穿刺过程中定位和导航研究等。		
3. 该选题所依托的科研项目或研究经费来源情况		
课题来源国家重点研发计划“核磁兼容脑神经穿刺机器人及“针-脑”作用力感知”； 国家自然科学基金“磁共振引导的脑部恶性肿瘤分子影像实时精准诊疗研究”；		

2025年招生计划		
1. 博士论文研究方向： 移动作业机器人技术		
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>主要面向危险环境下的作业任务， 开展基于视觉和激光的未知复杂环境3D重建， 移动作业机器人末端精准定位，面向复杂作业任务的轨迹规划和控制方法。并开展障碍环境下的基于多传感器信息驱动的机器人自主探测策略和目标物体定位研究， 实现在在复杂障碍环境中的目标物体搜索定位和复杂操作。</p>		
3. 该选题所依托的科研项目或研究经费来源情况		
<p>自然科学基金课题 “ 多辐射热点核环境异构感知及多场驱动下的机器人自主探测”</p>		