

2024年招生计划
七、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： 医疗机器人及智能操作环境 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 课题来源国家重点研发计划“核磁兼容脑神经穿刺机器人研究”，主要开展核磁兼容下的穿刺机器人的设计，基于超声电机/压电陶瓷的核磁兼容的新型驱动方式研究、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”；

2024年招生计划
七、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： 多机器人未知环境探测及移动作业研究 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 课题来源自然科学基金课题“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”。主要面向多辐射热点存在的失控核环境，开展基于环境几何感知传感器和辐射强度物理信息传感器，开展障碍环境下的多辐射热点定位、辐射强度分布情况回归的研究，并且开展基于多传感器信息驱动机器人自主探测策略的研究，实现在在复杂障碍环境中的多辐射热点定位和辐射分布回归。
3. 该选题所依托的科研项目或研究经费来源情况 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”。