

2025年招生计划		
1. 博士论文研究方向： 可重构空间机器人运动规划技术研究		
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>可重构空间机器人通过构型重构，解决空间机器人大范围工作空间与精细灵巧操作的的难题。然而，多个机械臂重构形成的不同构型拓扑结构对机器人的运动学和动力学建模，超冗余的运动规划和控制提出挑战。本研究面向在轨任务需求，研究机器人重构的变拓扑结构模型、智能规划、运动控制等难题，实现对可重构机器人的高效精准控制，为提升我国空间机器人在轨服务能力提供技术支撑。</p>		
3. 该选题所依托的科研项目或研究经费来源情况		
国家部委		