

2023年招生计划

三、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： 连续体机器人及其感知与控制技术

选题类别： ☐基础性研究 ☒应用性研究 ☐工程技术攻关研究
☐新开辟的研究方向 ☐已有研究方向的继续 ☐其他

2. 博士论文的选题背景及意义和主要研究内容简介

针对极狭小作业空间，研制基于液态金属驱动连续体机器人系统，并基于TENG技术研制分布式传感阵列，对机器人姿态信息进行感知。在此基础上，对机器人控制技术开展，实现连续体机器人的柔顺控制。

3. 该选题所依托的科研项目或研究经费来源情况

重点研发计划智能机器人专项