2021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： 智能机器人基于视觉的识别与控制技术研究

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

研究基于高动态相机的高精度焊缝跟踪及焊接状态无线监控系统。针对弧焊过程的视觉抗扰动问题，研究高动态HDR相机关键技术，提升实时弧焊图像的动态质量；形成基于深度学习的复杂构件焊缝的智能辨识及高精度焊缝跟踪技术，建立高品质远程人机交互无线监控系统。解决当前焊缝“跟踪难”的问题。

3.该选题所依托的科研项目或研究经费来源情况

广东省重点研发计划项目100万

2021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：** 基于多感知的机器人无人系统导航技术研究

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**

针对移动机器人、无人车等系统研究机器人基于多感知的机器人导航技术，主要包括地图构建、多传感器信息融合、无人系统运动控制技术的研究，在机器人高精度地图构建、激光及视觉技术识别、机器人精密运动控制等技术上实现突破。

3. **该选题所依托的科研项目或研究经费来源情况**

福建（泉州）哈工大机器人工程技术研究院合作项目300万