附件1：

|  |
| --- |
| **未来技术学院2025年SRTP项目申报汇总表** |
| **序号** | **项目名称** | **项目负责人** |
| 1 | 冰雪机场跑道平整度测量系统 | 陈馨然 |
| 2 | 常规电加热管内饮用水流动及换热研究 | 邹同富 |
| 3 | 穿刺手术机器人导航控制技术研究 | 王童曦 |
| 4 | 多模态飞行汽车增程混合动力系统设计与控制 | 林子淳 |
| 5 | 多无人机轨迹规划和抗干扰飞行控制 | 张子琪 |
| 6 | 飞行汽车倾转旋翼的设计与控制研究 | 周熙临 |
| 7 | 服务机器人室内具身导航方法研究与实现 | 张弘毅 |
| 8 | 服务器组件访问控制策略设计研究 | 徐玺喆 |
| 9 | 混杂人流下大范围相似室内场景的景象匹配定位技术 | 王浩翔 |
| 10 | 基于穿戴式设备的智能化抑郁状态检测 | 陈鹏宇 |
| 11 | 基于仿生智能和深度强化学习的多无人系统协同决策 | 陈璐 |
| 12 | 基于混合现实的人-外肢体交互控制电网绝缘杆作业系统 | 张梦冉 |
| 13 | 基于机巢选址和无人机路径规划问题的优化算法研究-以电网巡检为例 | 徐韵洁 |
| 14 | 基于肌电信号的四足运动控制方法研究 | 韩培垲 |
| 15 | 基于强化学习的高轨卫星追逃博弈轨道智能规划 | 高宏亮 |
| 16 | 基于柔性缆绳连接的空间测量定位系统 | 侯强 |
| 17 | 基于深度学习的大规模城市配送机器人 | 邹元杰 |
| 18 | 基于线控机器人平台的机械臂设计 | 蔡文渊 |
| 19 | 基于虚拟现实环境操纵月面机器人的手势控制主导的人机交互设计 | 王宜民 |
| 20 | 基于眼动特征的意图识别与机器人共享控制 | 茹靖洋 |
| 21 | 脊髓运动神经信号解码及电刺激方法研究 | 高振山 |
| 22 | 聚合物基尺蠖型软体爬行机器人设计 | 王若行 |
| 23 | 可重构陆空两栖轮桨翼融合机器人 | 关皓元 |
| 24 | 面向城市物流的无人机调度与路径规划 | 高磊 |
| 25 | 面向复杂地形场景的类人机器人行走步态规划和运动控制方法研究 | 汪炳屹 |
| 26 | 面向空间碎片清除的在轨服务机器人抓捕控制研究 | 傅淞泽 |
| 27 | 面向月表构筑的多机器人协同编织增材系统及其路径规划算法研究 | 刘百恒 |
| 28 | 南极小型储能系统的模块化设计 | 程子杰 |
| 29 | 爬壁机器人轮式底盘控制系统技术研究 | 洪颢维 |
| 30 | 软体机器人柔性控制关键技术研究 | 周昊博 |
| 31 | 多机器人组合3D打印路径规划与协作控制研究 | 王润禾 |
| 32 | 欠驱动机器人系统的建模、优化与仿生智能研究 | 王和 |