



[首页](#)
[实验室概况](#)
[机构设置](#)
[研究方向](#)
[学术队伍](#)
[科研学术](#)
[成果](#)
[对外交流](#)
[联系我们](#)
[相关下载](#)

您当前的位置：[首页](#) > [成果](#) > [专利](#)

2011年已授权发明专利

发布日期：2013-11-07

序号	专利名称	专利号	发明人
1	圆筒型电机**稳定器	ZL 200810078786.3	陈杰、潘峰等
2	电机**稳定器	ZL 200810078774.0	陈杰、蔡涛等
3	**标定与**解算系统	ZL 200810078785.9	陈杰、邓方等
4	一种数字化**系统	ZL 200810078775.5	陈杰、窦丽华等
5	一种提高****方法	ZL 200810078776.X	陈杰、张佳等
6	一种数字化**通信系统	ZL 200810078779.3	陈杰、白永强等
7	带有动态摩擦补偿的伺服系统自适应鲁棒控制器	ZL 201010194303.3	陈杰、甘明刚等
8	一种基于机器人双目立体视觉的地面障碍物检测方法	ZL 201010189865.9	方浩、窦丽华等
9	一种串联层流毛细管的设计方法	ZL201010178966.6	王涛、纪春华等
10	一种降低开环光纤陀螺仪标度因数非线性偏差的补偿方法	ZL 200910123724.4	汪首坤等
11	一种提高开环光纤陀螺动态范围的方法	ZL 200910123725.9	汪首坤等
12	一种液压执行元件最低启动压力的试验方法	ZL 201010102651.3	汪首坤等
13	圆筒型电机直驱动的xx稳定器	ZL 200810078786.3	陈杰、潘峰等
14	电机竖直驱动的xx稳定器	ZL 200810078774.0	陈杰、蔡涛等
15	一种DC-DC变换器	ZL200910241893.8	沙德尚、廖晓钟等
16	一种基于图像处理的类圆柱体计数统计方法	ZL201010621157.8	付梦印、朱昊等
17	一种实现陆用惯性导航系统运动对准的方法	ZL 201010227110.3	付梦印等
18	激光陀螺定向单元高速数据采集和处理系统	ZL200710083487.4	付梦印等
19	一种钟形振子式角速率陀螺的电路系统	ZL201010216671.3	付梦印等
20	钟形振子式角速率陀螺	ZL201010215745.1	付梦印等
21	一种机器人关节及其辅助设计方法和装置	ZL200910087735.1	黄强、蒋志宏等
22	双目视觉三维测量的方法及传感器	ZL200910236991.2	陈晓鹏、黄强等

23	基于视觉的手眼式低伺服精度机器人抓取移动目标的方法	ZL200810224562.9	黄强、李辉等
24	便携式中远程调节装置	ZL200810224560.X	黄强、王冬晓等
25	机器人关节永磁同步电机转子位置双余度检测的方法	ZL200910086670.9	黄强、蒋志宏等
26	仿人机器人足部姿态实时检测系统和方法	ZL200810224579.4	黄强、李建玺等
27	双旋转变压器共电机轴设计的机器人关节	ZL200910087078.0	黄强、蒋志宏等
28	基于霍尔信号和电机轴Z脉冲的仿人机器人初始精确定位方法	ZL200810240695.5	黄强、蒋志宏等
29	一种履腿结合地面机器人	ZL200910237447.X	高峻峤等
30	弹性弓形车体地面机器人	ZL200910237448.4	高峻峤等
31	一种康复机器人	ZL200910088158.8	高学山等
32	光动力治疗中具有主被动自由度相结合特征的医用机械臂	ZL200910092342.X	段星光等
33	一种基于无线多跳自组网的XXXXXXXXX的测试方法	ZL200910124637.0	宋萍等
34	一种具有协同XX能力的XXXXXXXX系统	ZL200910124635.1	宋萍等
35	用于机器人关节的电机轴连接的锁紧装置	ZL200810224561.4	黄强、张伟民等
36	负压吸附式壁面移动机器人离心叶轮的定位结构	ZL201010103316.5	高学山等
37	一种可任意位置制动的伸缩机构	ZL200910092344.9	段星光等
38	一种踝足康复仪	ZL201010164807.0	高学山等
39	一种轮腿式机器人的耦合优化控制方法	ZL201010503351.6	段星光等
40	基于负压吸附原理的壁面移动机器人离心叶轮的设计方法	ZL201010103313.1	高学山等
41	伺服系统复杂负载工况模拟和性能测试装置	ZL200810172237.2	王军政等
42	带有动态摩擦补偿的伺服系统自适应鲁棒控制器	ZL201010194303.3	陈杰等
43	一种基于机器人双目立体视觉的地面障碍物检测方法	ZL201010189865.9	方浩、窦丽华等