



[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](#)

2015已受理发明专利

发布日期：2016-01-27

序号	专利名称	专利号	发明人
1	一种用于海洋环境监测的系留气球系统	201510124560.2	杨树兴等
2	一种带有落角约束的最小过载末端导引方法	201510209308.1	杨树兴等
3	一种基于GIS的无人地面车辆自主行驶辅助系统	201510093286.7	王美玲等
4	基于宏观城市交通流的智能车辆行驶速度及时间预测方法	201510093080.4	王美玲等
5	一种球形轮移动机器人及其测速方法	201510470626.3	王美玲等
6	一种用于无人车的城市环境构图方法	201510190640.8	王美玲等
7	一种两栖蛙板机器人的双摆臂运动机构	201510249948.2	杨毅等
8	一种蛙板机器人的速度控制方法	201510197336.6	杨毅等
9	一种基于核函数的实时地形估计方法	201510199728.6	杨毅、付梦印等
10	一种基于全景图像点线特征的车位识别方法	201510321356.X	付梦印、杨毅等
11	一种人车交互智能泊车系统	201510033683.5	杨毅等
12	迟滞非线性电机辨识与控制方法	201510783443.7	任雪梅等
13	一种电液混合式直线作动器	201510116684.6	王军政等
14	一种电液混合式直线作动器及其节能工作方法	201510116566.5	汪首坤等
15	一种电液复合直线运动机构及其节能油路	201510116516.7	赵江波等
16	一种电液混合式直线运动机构	201510115693.3	王军政等
17	一种基于油气平衡的电液复合作动器	201510115678.9	王军政等
18	一种用于不平衡负载的阀控缸系统	201510115702.9	王军政等
19	一种数字式液压控制阀	201510062299.8	汪首坤等
20	一种基于并联六自由度机构的减振足式机械人	201510115703.3	王军政等
21	一种人体足部机械能发电装置	201510381483.9	陈杰、邓方等
22	一种基于神经网络的光电编码器快速补偿方法	201510541067.0	邓方、孙健等
23	一种基于种群爆炸粒子群算法的目标分配优化方法	201510155893.1	陈杰等
24	一种基于模型预测控制的人机协同控制方法	201510106591.5	方浩、陈杰等
25	一种基于分块稀疏表达与HSV特征融合的目标跟踪方法	201510246602.X	陈文颀、窦丽华等
26	一种基于数据集补偿的运动目标检测跟踪算法的评估方法	201510206654.4	陈文颀、窦丽华等
27	一种姿态未知的多移动机器人系统的自适应跟踪控制方法	201510319327.X	方浩、陈杰等
28	一种联合多特征的层次粒子滤波跟踪算法	201510420055.2	甘明刚、陈杰等
29	基于“库”思想和智能优化算法的控制器自动设计方法	201510236594.0	陈杰等

30	一种基于置信水平的加权三边定位法	201510192521.6	陈杰、邓方等
31	一种基于交点判定的三边定位法	201510194225.X	邓方、陈杰等
32	一种基于数据匹配的仿真回放方法	201510543288.1	陈杰等
33	一种面向任务的协同多智能体联盟形成方法	201510381498.5	方浩、陈杰等
34	一种北斗导航系统D1导航电文的捕获方法	201510467849.4	甘明刚、陈杰等
35	一种压电陶瓷作动器的位移控制方法	201510468170.7	