

机器人技术与系统国家重点实验室开放基金评审结果公布

发布时间：2008-7-23 15:00:32 阅读数：

哈工大报讯（张蕊）近日，机器人技术与系统国家重点实验室第一届学术委员会在哈尔滨召开，学术委员会对重点实验室2007年度的开放基金申报情况进行了讨论。今年有来自国内外20家高校和研究机构申请了27项2007年度开放基金项目。学术委员们经过认真评审，决定对其中21个项目给予资助，评审结果见下表。

编号	姓名	项目名称	单位	资助金额
SKLRS200701	袁建军	八足楼梯升降机器人的自主运动控制研究	上海交通大学	5万
SKLRS200702	程万胜	机器视觉噪声估计及校正方法研究	辽宁科技大学	4万
SKLRS200703	徐望宝	基于队形的多机器人协作系统控制技术研究	辽宁科技大学电子与信息工程学院	4万
SKLRS200704	谢小辉	面向柔性环境的力觉临场感遥操作的研究	深圳先进技术研究院	5万
SKLRS200705	赵强	仿象鼻连续体机械臂的模型及运动机理研究	东北林业大学	4万
SKLRS200706	王宏健	机器人群体协同与行为决策智能控制技术研究	哈尔滨工程大学	5万
SKLRS200707	汝长海	压电陶瓷纳米定位系统高速驱动与控制技术研究	哈尔滨工程大学	5万
SKLRS200708	王仲民	基于粒子滤波的移动机器人同步定位及地图创建研究	天津工程师范学院	4万
SKLRS200709	刘蓉	基于多态感知的网络遥操作系统研究	大连理工大学电子与信息工程学院	5万
SKLRS200710	张海兵	高机动性轮式越障移动技术的研究	黑龙江大学	4万
SKLRS200711	王斐	异构双腿行走机器人关键技术研究	东北大学信息科学与工程学院	5万
SKLRS200712	何富君	移动机器人传感器故障多模式智能检测与隔离方法研究	大庆石油学院	5万
SKLRS200713	徐军	基于活体生物的多功能搜救机器人系统研究	哈尔滨理工大学	5万
SKLRS200714	李危石	面向安全脊柱手术的微小机器人系统	北京医科大学医学部第三医院	5万
SKLRS200715	崔泽	移动操作手臂实验平台的研制及其控制问题的研究	上海大学	5万
SKLRS200716	戴士杰	基于粗糙集理论的能源自主机器人视觉跟踪研究	河北工业大学	5万
SKLRS200717	王会香	基于机器视觉的地下管道损伤自动检测系统研究	北京信息科技大学机电工程学院	5万
SKLRS200718	赵明国	基于虚拟斜坡方法的双足机器人动力行走控制研究	清华大学自动化系	5万
SKLRS200719	李兵	基于并联机构的自动烹饪机器人构型创新设计与稳健优化研究	哈尔滨工业大学深圳研究生院	5万
SKLRS200720	赵建文	3-PTT并联机构运动特性分析性能图谱库建立	哈尔滨工业大学（威海）	5万
SKLRS200721	赵杰	机器人技术发展战略研究	机器人技术与系统国家重点实验室	5万

相关新闻

- 机器人技术与系统国家重点实验室开放基金评[2008-7-23]
- 开辟创新之源迎接碧水蓝天——任南琪教授[组图][2008-7-16]
- 哈工大机器人技术与系统国家重点实验室第一[2008-6-26]
- 机器人技术与系统国家重点实验室第一届学术[组图][2008-6-23]
- 哈工大焊接国家重点实验室：以连接改变世界[2008-6-21]
- 哈工大焊接国家重点实验室：以连接的方式改[2008-6-19]
- 焊接国家重点实验室：以连接的方式改变世界[组图][2008-6-18]
- 城市水资源与水环境国家重点实验室提交地震[2008-6-7]
- 以连接的方式改变世界、影响未来，访现代焊[2008-4-3]
- 哈工大国家大学科技园无偿资助学校实验室建[2008-4-3]