



[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](#)

2016已受理发明专利

发布日期：2018-11-06

序号	专利名称	专利号	发明人
1	一种基于自由落体XXXX的末制导方法	201618000961.2	杨树兴等
2	基于全效脱靶量的XXXX中制导方法	201618000960.8	杨树兴等
3	一种旋转XXXX保护装置	201618001335.5	杨树兴等
4	一种XXXX武器系统	201618002748.5	杨树兴等
5	一种XXXX捷联惯导系统控制方法	201618002747.0	杨树兴等
6	一种SPI串行双口存储器控制电路及控制方法	201618001927.7	杨树兴等
7	一种I2C串行双口存储器控制电路及控制方法	201618001928.1	杨树兴等
8	一种XXXX的飞行法过载地面模拟装置	201618002426.0	杨树兴等
9	一种人体足部机械能发电装置	201610074339.5	窦丽华、邓方等
10	一种基于多模型的伺服系统自适应控制系统	201610086613.0	甘明刚、陈杰等
11	一种无线传感器节点的自供能装置	201610094785.2	邓方、陈杰等
12	一种去雾图像的曝光补偿和边缘增强方法	201610132835.1	白永强、陈杰等
13	一种单幅图像去雾方法	201610140077.8	白永强、陈杰等
14	一种雾霾条件下视频图像增强方法	201610143521.1	白永强、陈杰等
15	一种小功率穿戴式光伏系统的MPPT控制系统及方法	201610156321.X	陈杰、邓方等
16	一种基于邻居相关状态的分布式多智能体实时故障检测方法	201610224080.8	方浩、陈杰等
17	一种基于多协议即时通信系统的物联网业务处理系统	201610224211.2	邓方、陈杰等
18	一种能克服传动间隙的双环自抗扰控制器	201610265025.3	蔡涛、陈杰等
19	一种桥式气囊足部发电装置	201610268265.9	邓方、陈杰等
20	一种多智能体分布式联盟形成方法	201610286673.7	方浩、陈杰等
21	一种基于网络化系统的多级保障部署方法	201610356964.9	陈杰等
22	一种基于角色的有人/无人协同指挥控制系统及其方法	201610391084.5	方浩、陈杰等
23	基于自适应滑动窗口算法与区间折半算法的传感器故障检测方法	201610392752.6	邓方、孙健等
24	一种基于视觉的旋翼无人机三维目标定位方法	201610440112.8	邓方、陈杰等
25	一种旋翼无人机大范围目标监测和精确定位方法	201610440581.X	陈杰、邓方等
26	一种基于平衡联盟的多智能体联盟形成方法	201610470945.9	方浩等
27	一种人体足部机械能发电装置	201610779851.X	邓方、窦丽华等
28	一种柔性穿戴式温差发电结构	201610787209.6	邓方、陈杰等
29	一种多平台XXXX跟踪与融合方法	201618001496.4	白永强、陈杰等

30	一种融合地空协同侦察信息的超视距智能瞄准方法	201618005199.7	邓方、白永强等
31	一种为低功耗人体诊断设备供电的穿戴式温差发电装置	201610835625.9	邓方、陈杰等
32	一种基于按需协议转换的虚拟异构网络融合方法	201610842523.X	窦丽华、陈杰等
33	一种人体足部直线电磁式机械能发电装置	201610902634.5	陈杰、窦丽华等
34	一种无人机避障系统	201610902635.X	彭志红、陈杰等
35	一种绕飞轨迹下的旋翼无人机三维目标定位方法	201610943473.4	邓方、陈杰等
36	面向人机协作搜索识别多目标任务的机器人运动规划方法	201610963236.4	方浩、陈杰等
37	一种基于障碍图和势场法的人机协同编队跟随及避障方法	201610989474.2	方浩、陈杰等
38	一种结合无人侦察机的单兵穿戴式智能超视距瞄准系统	201618007293.6	邓方、白永强等
39	一种ITAE最优N型系统实现方法	201510925368.3	陈杰等
40	空投物体的数据采集系统和降落伞自动分离控制系统	2016101331509	高峻峤、张伟民等
41	一种双足行走步行参数的测量方法与装置	201610294850.6	黄强、张伟民等
42	基于串、并联三自由度仿生眼机构	201610846074.6	陈晓鹏等
43	一种瓶体抓取机械手末端执行器	201611022600.3	陈晓鹏等
44	一种垂直运动倒挂式机械臂安装平台	201611024065.5	陈晓鹏等
45	一种九自由度双目仿生眼	201611055676.6	陈晓鹏等
46	一种制造云服务执行时间的预测方法及预测装置	201610038906.1	张百海等
47	一种支持任意流程结构的运 workflow 调度方法	201610801589.4	张百海等
48	一种特型多自由度对接系统	201610208258.X	王军政等
49	一种动力舱的负载模拟装置与模拟方法	201610382290.X	沈伟等
50	一种基于虚拟场景的动力舱综合测试装置与测试方法	201610382280.6	王军政等
51	一种通用型自动换挡试验装置	2016107020202	汪首坤等
52	一种用于通用型自动换挡试验装置的自动解锁机构	2016107008003	汪首坤等
53	一种基于iBeacon的室内定位系统及方法	201610587299.4	马宏宾等
54	一种嵌入式Web控制终端的物联网移动E-Laboratory平台	201610987097.9	戴亚平等
55	一种基于便携式机械臂的自动控制理论实验教学系统	201611079546.6	戴亚平等
56	一种利用弹射装置实现航母舰载机惯导快速对准方法	201518011260.4	汪顺亭等
57	一种具有快速锁定功能的旋转副	201620794284.0	郭树理等
58	一种可快速切换工具的手术辅助工作台	201620794278.5	郭树理等
59	一种临床智能经皮激光心肌血运重建的方法	201610178512.6	郭树理等
60	一种基于三维模糊PTP算法的单体机器鱼行为控制策略	201611089394.8	郭树理等
61	一种适用于多种电机微力矩的测量装置	201610804125.9	刘向东等
62	一种模块化开关磁通力矩电机	201610006949.1	刘向东等
63	一种模块化的线形永磁电机的定子结构	201610007265.3	刘向东等
64	一种基于空间矢量的五相双转子永磁同步电机控制方法	201610461418.1	刘向东等
65	颈椎活动度及活动轴线位置的确定方法、系统及装置	201610861132.2	刘向东等
66	颈椎活动度及活动轴线位置的确定装置	201621091255.4	刘向东等
67	基于参数辨识的多电机伺服系统同步与跟踪控制方法	201610322184.2	任雪梅等
68	一种用于双电机伺服系统的消除同步控制方法	201610022004.9	任雪梅、李原等

69	一种基于规定性能参数估计的自适应控制方法	201610007124.1	任雪梅等
70	伺服系统的主动容错控制方法	201610040709.3	任雪梅、李原等
71	一种基于观测器的伺服系统的故障检测方法	201611018430.1	任雪梅等

北京理工大学® 版权所有 地址：北京市海淀区中关村南大街5号 邮编：100081