

机器人与智能系统研究所

□ 系所概况

以瞄准国际前沿领域、满足国家重大技术需求和推动陕西省机器人产业发展为导向，开展智能机器人前沿技术探索研究，推动智能机器人与材料科学、信息科学、生命科学和环境科学等前瞻领域的交叉，促进智能机器人在相关领域的实际应用，实现智能机器人科学研究与应用技术的协调并重发展。

□ 师资队伍

- ✓ 学科带头人 梅雪松（长江学者特聘教授）
- ✓ 青年长江学者1人
- ✓ 国家基金委优秀青年基金获得者1人
- ✓ ASME Fellow 1人
- ✓ GF卓越青年科学基金获得者1人

□ 总体定位

研究所重点研究智能感知、激光加工工艺、智能管控等技术，探索生物机电、新材料、人机共融等未知科学，集成开发技术装备与系统。通过研究方向聚集和培养高端人才，建设具有国际一流水平的机器人与智能系统科学高地，为国家培养一流科技人才，服务国家地方经济发展。

研究方向

- ✓ 智能系统装备与技术
- ✓ 激光加工装备与技术
- ✓ 生机电融合与智能机器人技术
- ✓ 刚柔软复合机器人技术
- ✓ 海洋智能感知与仿生机器人技术

□ 发展目标

- ✓ 解决机器人研发应用中的关键技术难题
- ✓ 突破机器人关键核心技术
- ✓ 实现关键技术成果的转移、转化和产业化应用
- ✓ 建成国内知名的具备原创能力的研发基地
- ✓ 建成机器人技术高层次人才培养基地
- ✓ 为我省机器人产业发展提供技术支撑和引导

□ 孵化企业

优艾智合机器人(Youibot Robotics)是研究所培育的一家自主移动操作机器人公司，公司创始人为来自于西安交通大学机器人学方向的博士，团队由长江学者特聘教授、机器人领域专家梅雪松教授领衔首席科学家，来自于法国米其林集团、贝塔斯曼集团、大疆创新、越疆科技、比亚迪、怡丰机器人、硕诺科技等国内外知名企业员工组成。

条件保障

- 陕西省智能机器人重点实验室
- 西安交通大学智能机器人研究院
- 陕西省机器人产业技术创新联盟

人数14人

人数8人

姜歌东教授

张小栋教授

智能系统装备与技术团队

生机电融合机器人技术团队

激光加工装备与技术团队

刚柔软复合机器人技术团队

王文君教授

陈贵敏教授

人数12人

人数10人



研究团队



优艾智合机器人

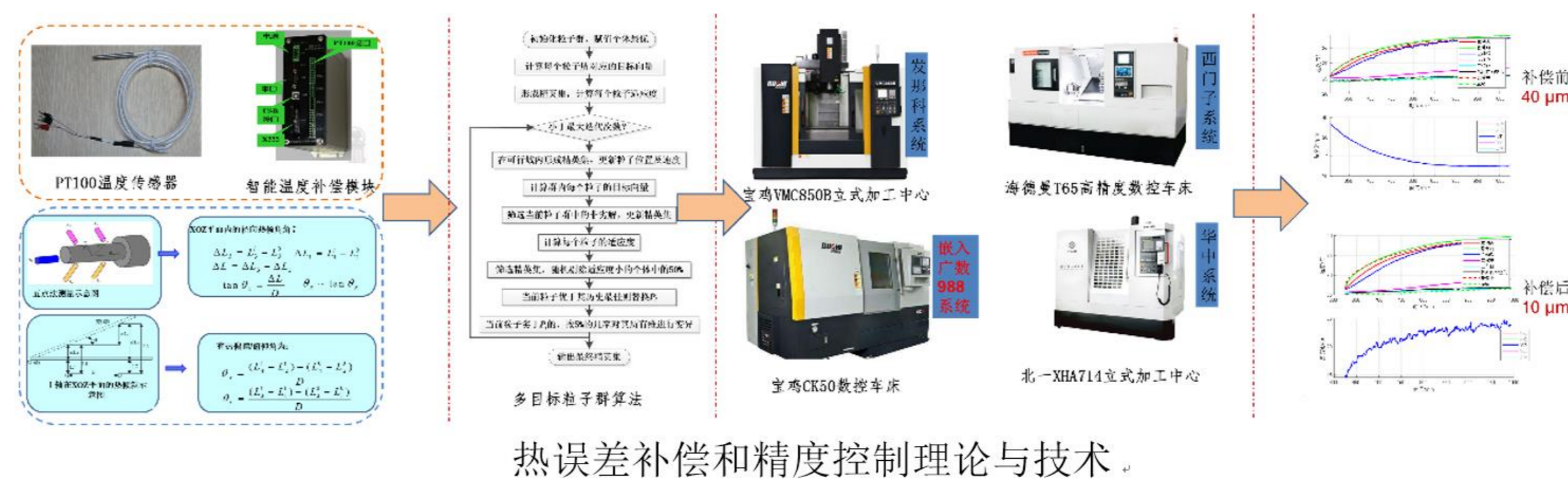
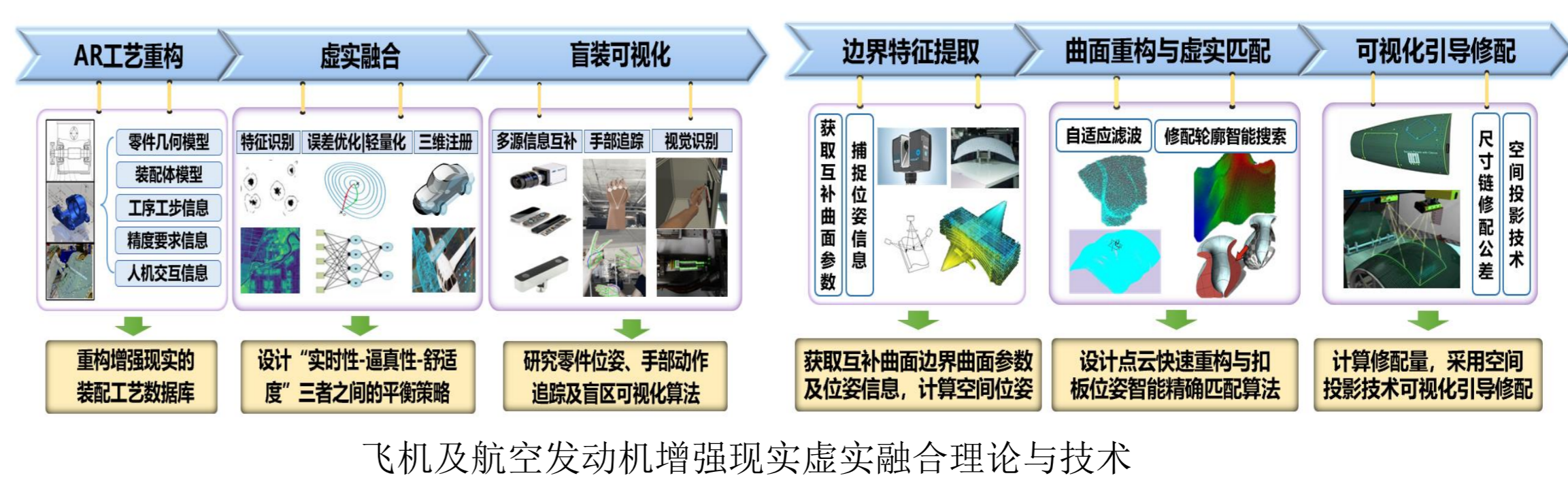
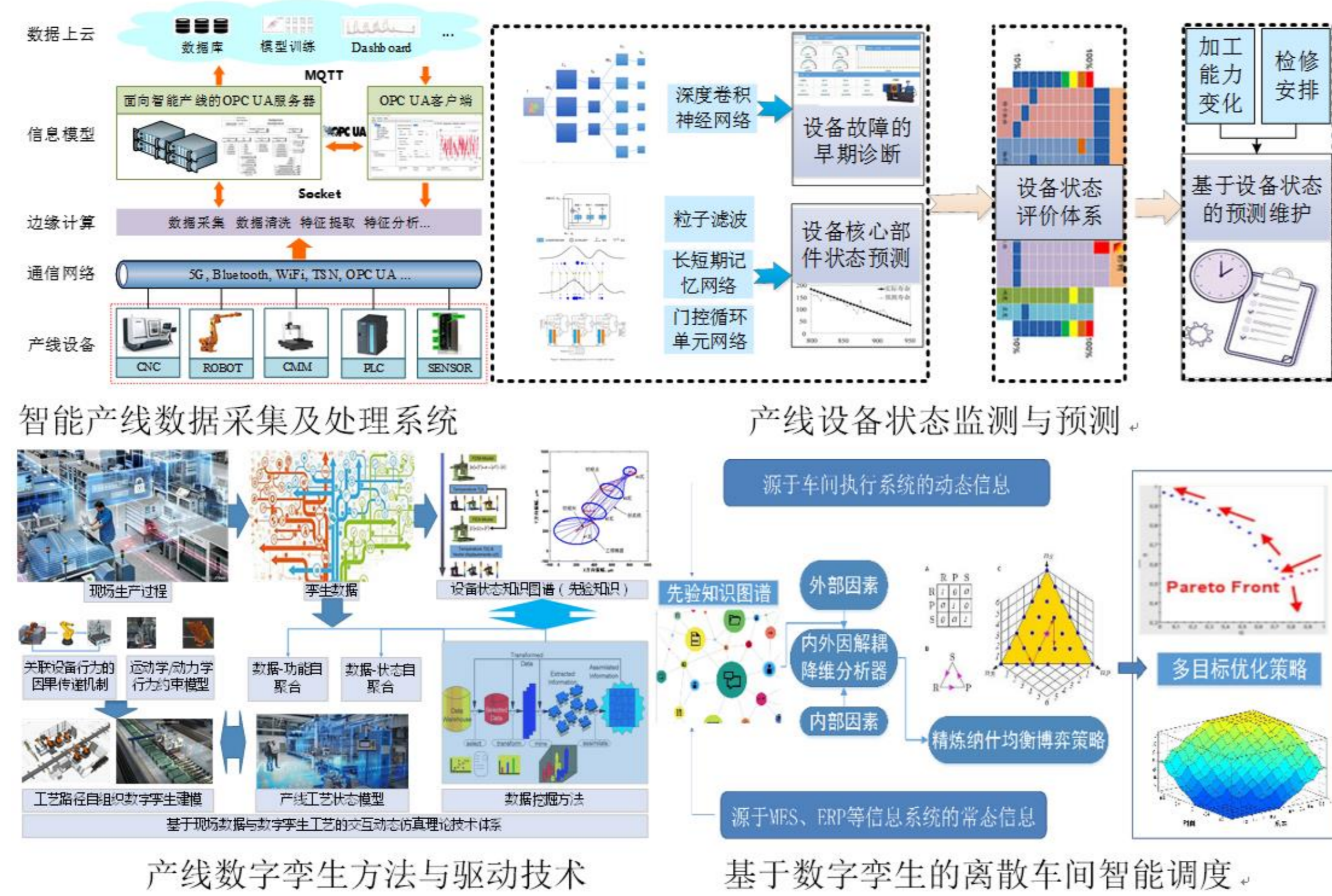
智能系统团队

智能系统团队以智能工厂和智能机器人基础理论与关键技术为主要研究方向，是支撑陕西省智能机器人公共科技服务平台和西安交大机器人创新研究院的重要科研和教学实体，团队现有教师15人，包括教授8人、研究员1人、高工1人、副教授1人、副研究员3人、助理研究员1人，其中博士生导师8人、硕士导师7人。团队目前在读博士30余人，在读硕士人60余人。近年来，承担了包括国家重点研发计划、国家科技重大专项、973计划、863计划、国家自然科学基金重点项目等国家级、省部级项目40余项，校企联合横向课题20余项，项目额超1.9亿元；获得国家级教学成果奖1项，陕西省教学成果奖1项；获得省部级科技技术一等奖6项；发表SCI/EI论文300余篇，授权发明专利40余项。指导学生获国际级、国家级机器人大赛一等奖和二等奖10余项。相关研究成果孵化移动机器人企业一家。

智能工厂及数字孪生理论与技术

梅雪松、陶涛、姜歌东、赵飞、杨军、孙铮、王海涛、王洋浩、闵超庆、运侠伦

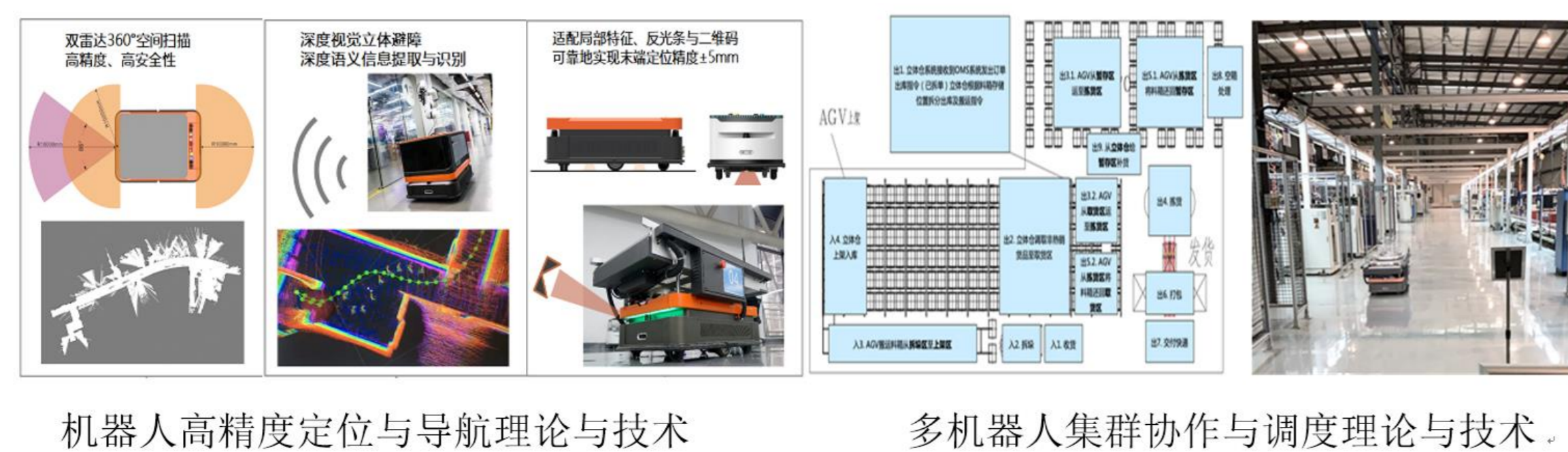
面向智能生产国家重大需求，以离散制造系统为对象，研究智能工厂的工艺感知、制造大数据处理、数字孪生、增强现实智能装配检测、误差补偿与精度控制等理论与技术，为智能生产提供技术支撑。



机器人定位导航及人机共融理论与技术

梅雪松、姜歌东、赵飞、施虎、徐俊、闵超庆

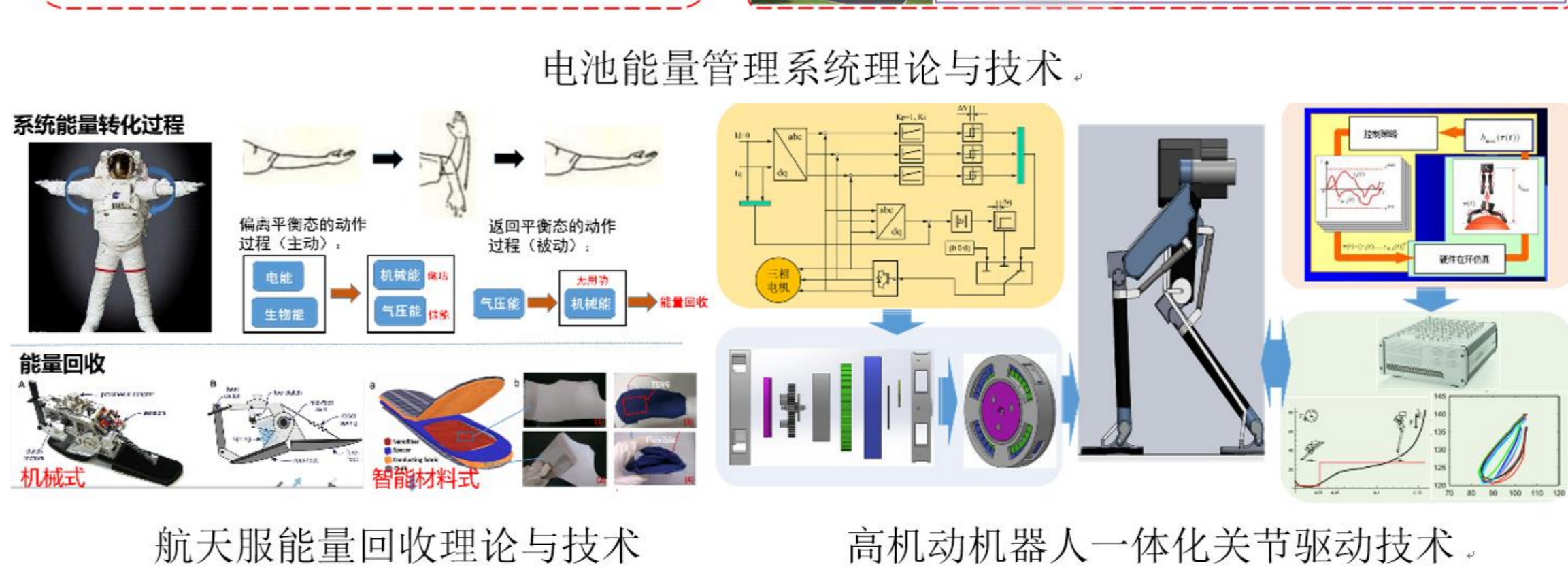
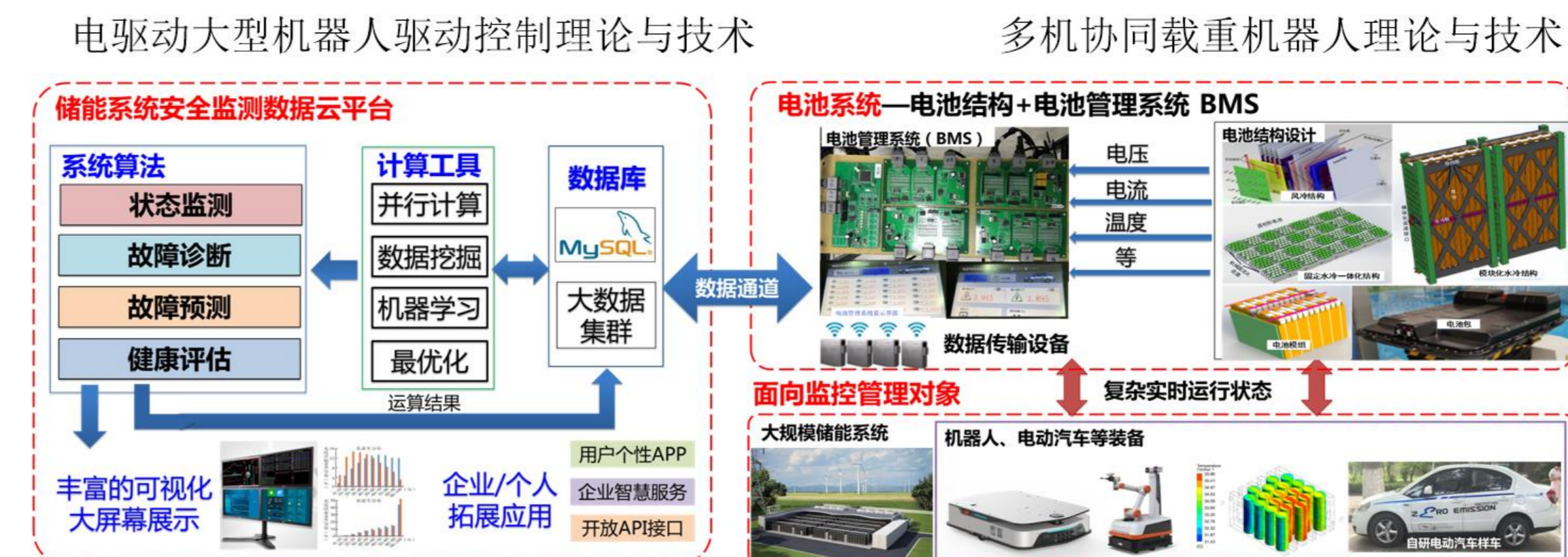
研究复杂环境下机器人感知与认知、定位与导航、移动操作与人机共融等理论与技术，为智能制造技术提供装备基础。



移动机器人驱动及能量管理

徐俊、施虎、杨军、王海涛、王洋浩、孙铮

研究移动机器人驱动、控制与能量管理系统设计与优化等理论与技术，为智能制造技术提供装备基础。



导师团队联系方式

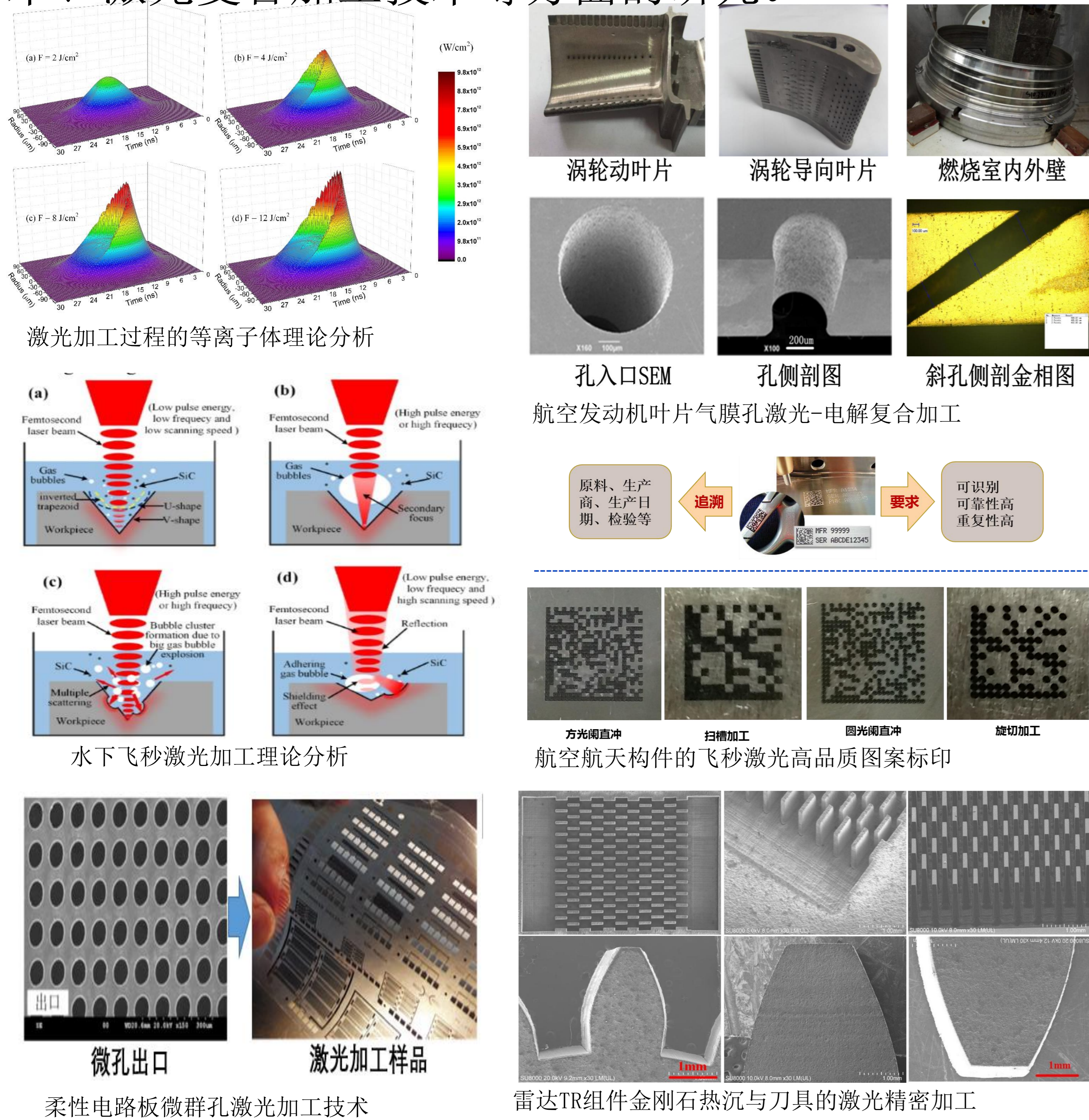
姓名	职称	Email
梅雪松	教授, 博导	xsmei@xjtu.edu.cn
陶涛	教授, 博导	taotao@xjtu.edu.cn
姜歌东	教授, 博导	gdjiang@xjtu.edu.cn
徐俊	教授, 博导	xujunx@xjtu.edu.cn
施虎	教授, 博导	tigershi@xjtu.edu.cn
赵飞	研究员, 博导	ztzhao@xjtu.edu.cn
杨军	教授, 博导	softyj@xjtu.edu.cn
王海涛	高级工程师, 硕导	wanghaitao@xjtu.edu.cn
王洋浩	教授, 博导	fhwang@xjtu.edu.cn
孙铮	副研究员, 硕导	zheng.sun@xjtu.edu.cn
闵超庆	副研究员, 硕导	chaoqing.min@xjtu.edu.cn
运侠伦	副研究员, 硕导	yunxl@xjtu.edu.cn

激光精密制造技术与装备团队

激光精密制造技术与装备，以激光精密加工基础理论、关键技术、高端装备为主要研究方向，团队现有教师10人，包括教授4人，副教授2人，副研究员4人，助理教授1人，高级工程师1人，博士生导师5人，目前在读博士20余人，在读硕士60余人。近年来，承担了包括国家重点研发计划、973计划、863计划、国家自然科学基金重点项目、国防预研等国家级、省部级项目30余项，校企联合横向课题10余项，团队在研项目总经费超3000万元；获陕西省高等学校科学技术一等奖1项；发表SCI/EI论文100余篇，授权发明专利40余项，成果应用于西航、商发、黎明、中电38所、航天六院等龙头企业，相关研究成果成功孵化激光智能制造企业。

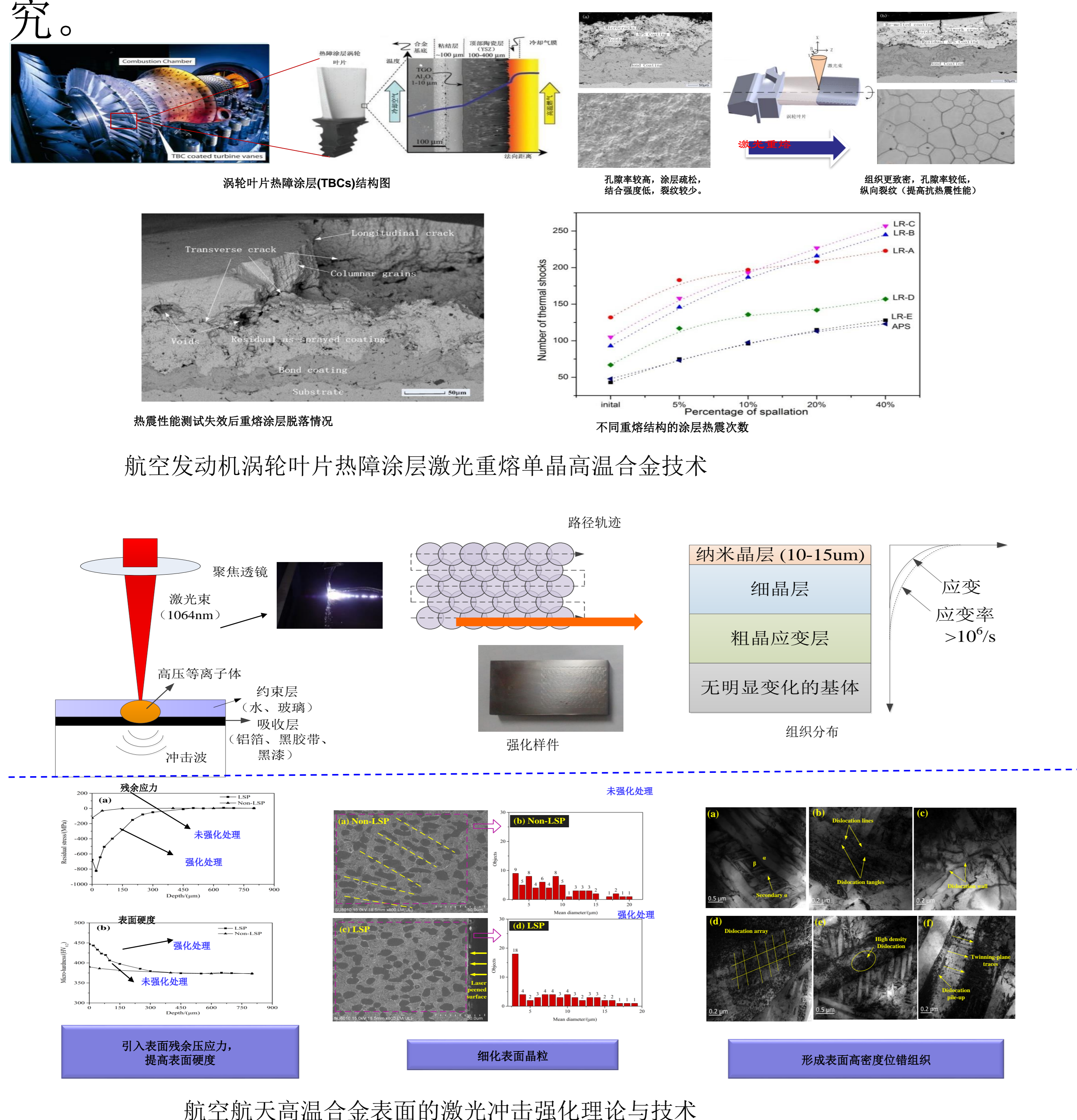
激光精细加工技术

面向航空航天、国防军工、微电子等复杂功能构件的制造难题，开展激光加工理论、激光调控加工技术、激光复合加工技术等方面的研究。



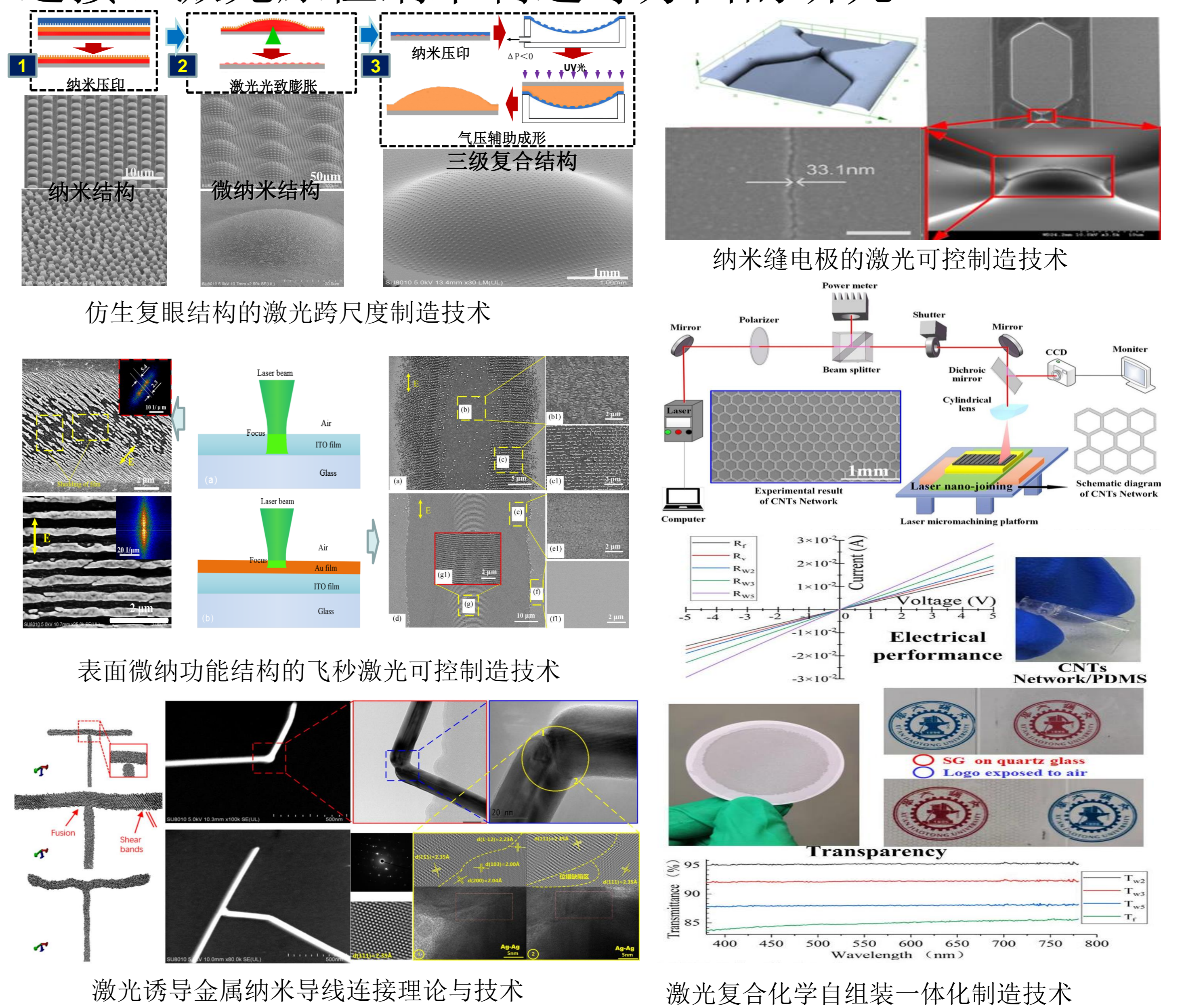
激光表面处理技术

以提升航空航天、国防军工等领域复杂构件表面性能为目标，开展激光重熔、激光冲击强化等表面工程研究。



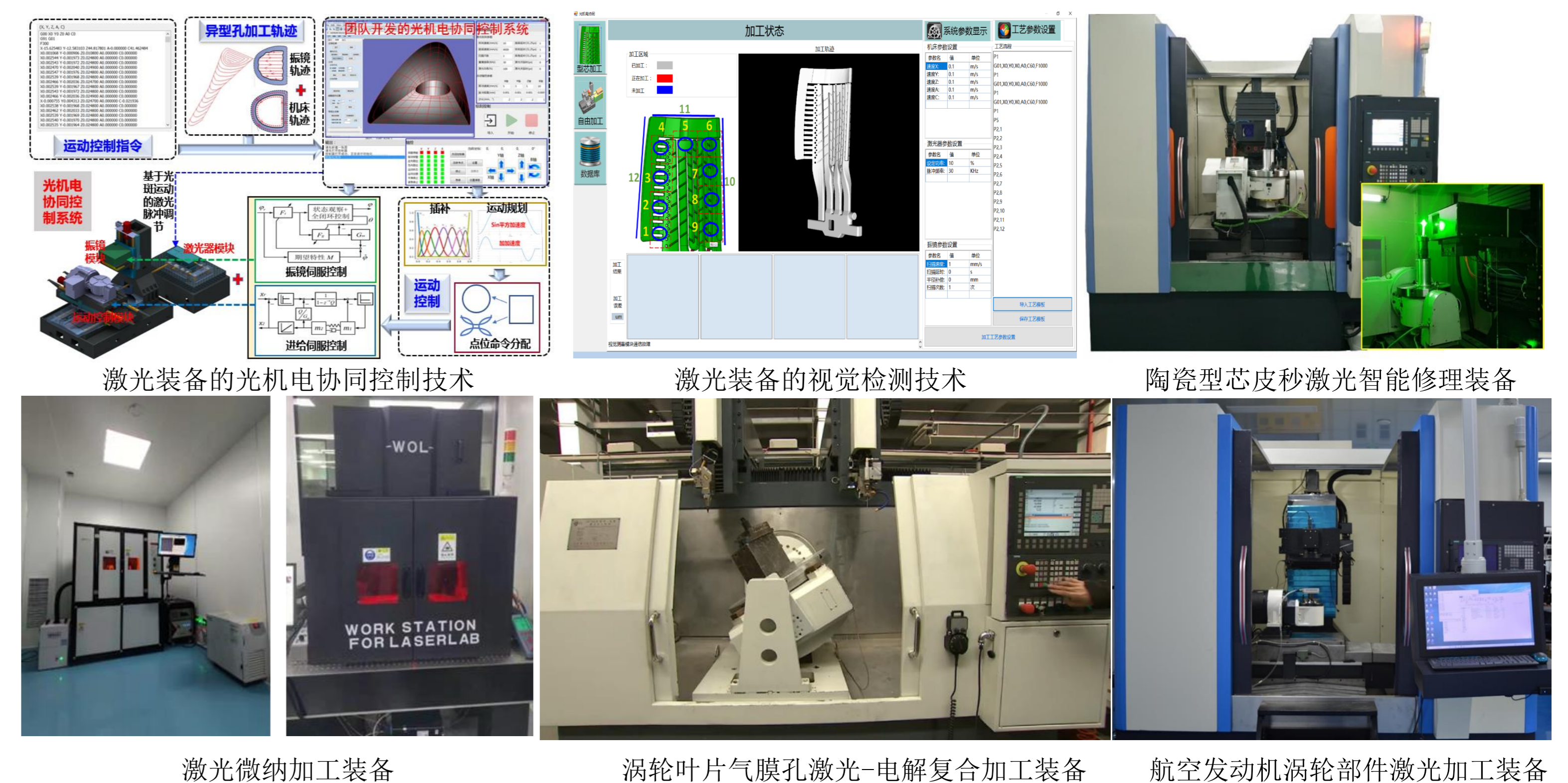
激光微纳加工技术

围绕光电子器件、芯片制造中的技术瓶颈，开展激光跨尺度制造、激光表面织构制造、激光诱导微纳连接、激光原位纳米制造等方面的研究。



高端激光制造装备

面向国家重大战略需求，开展光机电协同控制、激光加工视觉定位、三维在线检测等核心技术开发，研制高端激光制造装备并进行推广应用。



导师团队联系方式

姓名	职称	Email
王文君	教授, 博导	wenjunwang@xjtu.edu.cn
梅雪松	教授, 博导	xsmei@xjtu.edu.cn
王恪典	教授, 博导	kdwang@xjtu.edu.cn
崔健磊	教授, 博导	cjlxjtu@xjtu.edu.cn
孙孝飞	副教授, 博导	xfsunxjtu@xjtu.edu.cn
凡正杰	副教授	fanzhengjie@xjtu.edu.cn
段文强	副研究员	wenqiangduan@xjtu.edu.cn
刘斌	副研究员	liubin1110@xjtu.edu.cn
孙铮	副研究员	zheng.sun@xjtu.edu.cn
赵万芹	副研究员	wanqinzhao@xjtu.edu.cn
王晓东	助理教授	wxd20220356@xjtu.edu.cn
王海涛	高工	wanghaitao@xjtu.edu.cn

刚-柔-软复合机器人技术团队

综合运用智能材料、柔性结构和刚体机构，结合仿生设计，研究刚柔软复合机器人的设计与实现，面向复杂深腔作业、海洋资源开发利用、医疗康复器械、航空航天等应用领域，开展仿生驱动与感知、精密传动、刚度调控、水下操控、4D打印、重构与拟态、以及机器人系统研发等。

电活性材料的人工肌肉

研究电活性材料的力电耦合下的非线性驱动过程，分析耦合机理，提升驱动性能，设计基于电活性材料的人工肌肉驱动器，基于此开发了无人机智能机翼蒙皮、仿头足纲生物的合成射流机器人、仿变色龙皮肤的柔性光子晶体，实现机器人在空气、水面和水下等多个环境的协同共融操作。

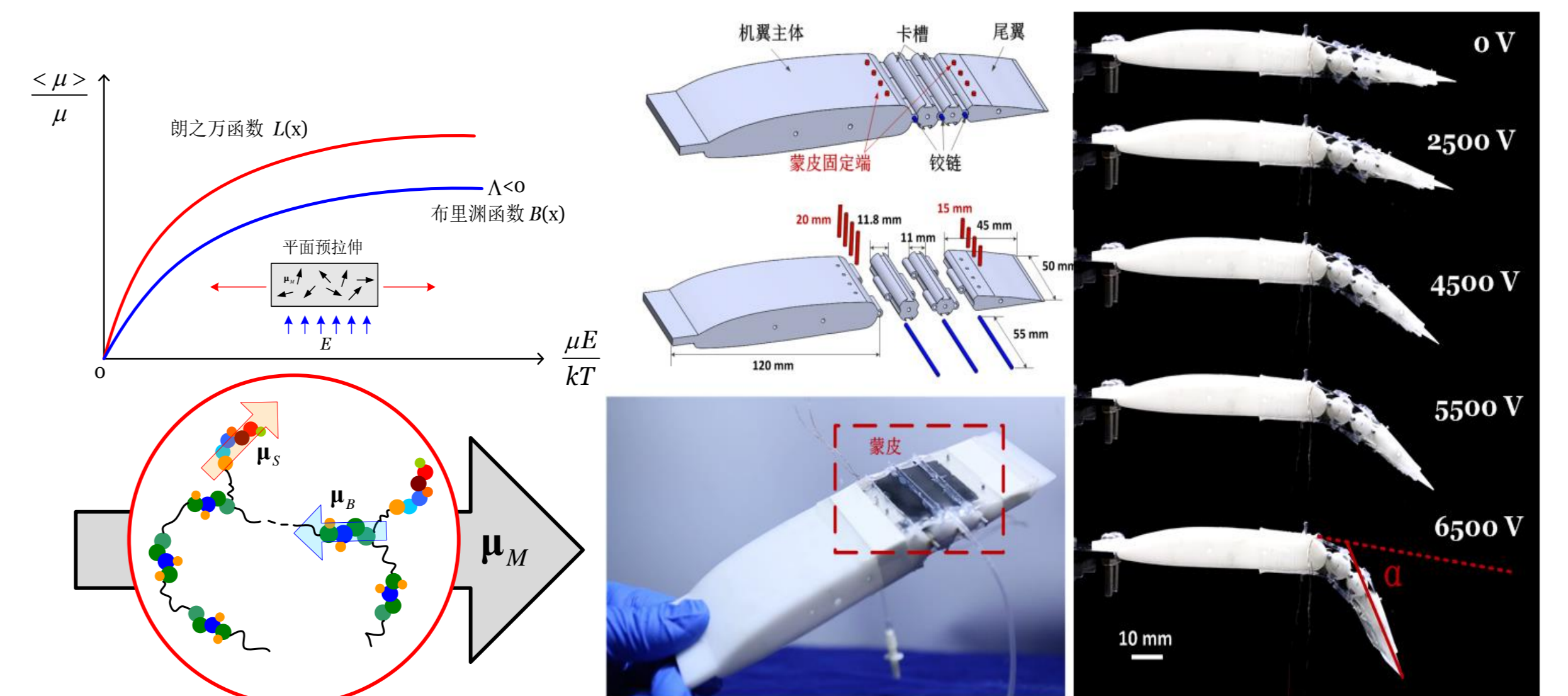


图1 力电耦合模型及驱动行为

连续体机器人

面向微创机器人手术和发动机等复杂深腔结构的探测和操作，研究深腔环境约束下的超长径比连续体机器人的设计、驱动以及非线性力学特性，探索机器人刚度调控方法，实现机械臂的末端大操作力。

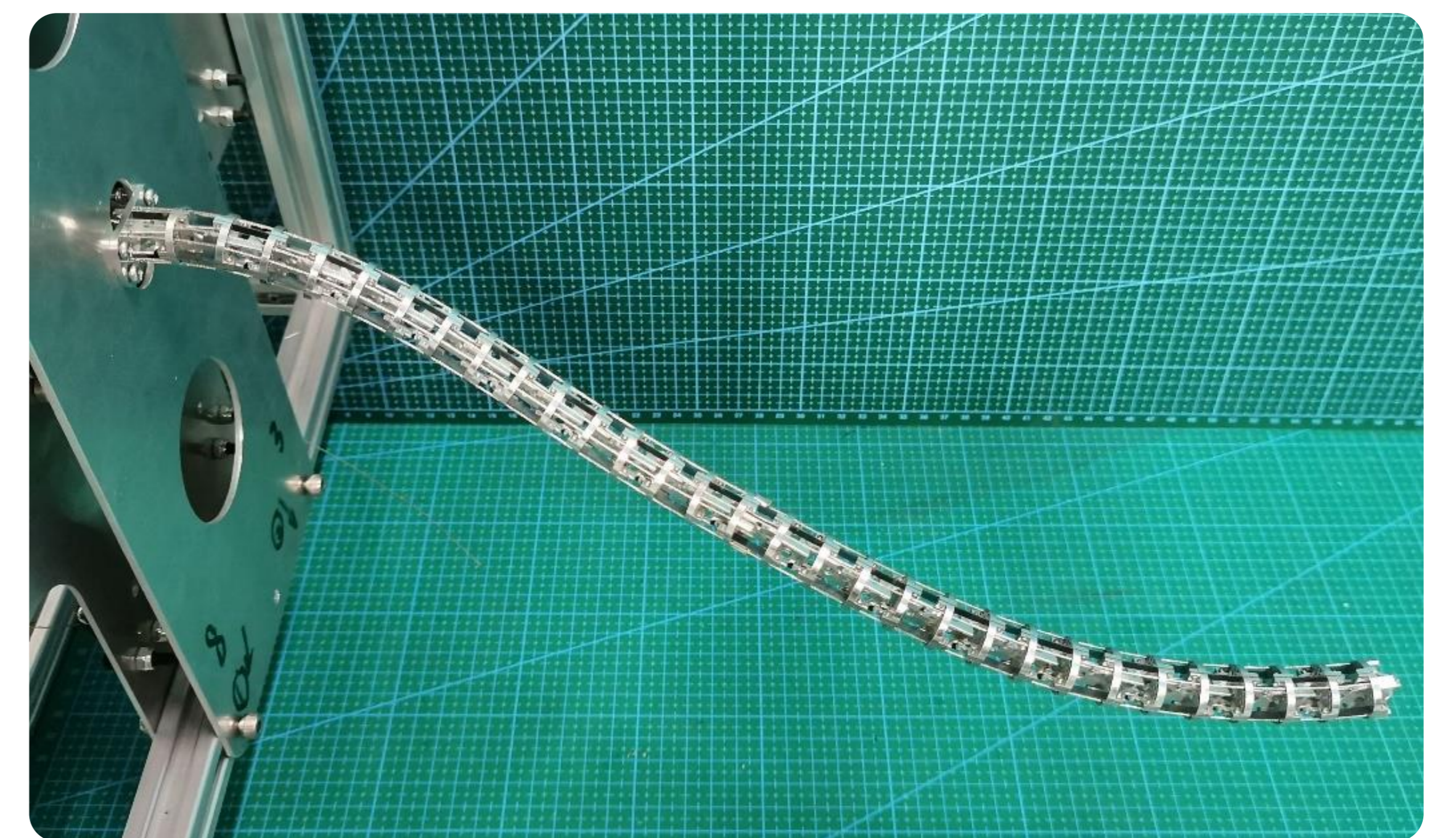


图2 刚柔复合连续体机器人

人形双足机器人

仿人型双足机器人在人机交互和复杂地形的适应方面有天然优势，在未来的生产生活中，双足机器人可以帮助人类解决很多问题，比如抢险、采矿、危化物生产等一系列危险或繁重的工作。基于骨骼-筋腱-肌肉的结构仿生研究仿人机器人的刚柔软一体化设计，实现稳健高效的行走和搬运。

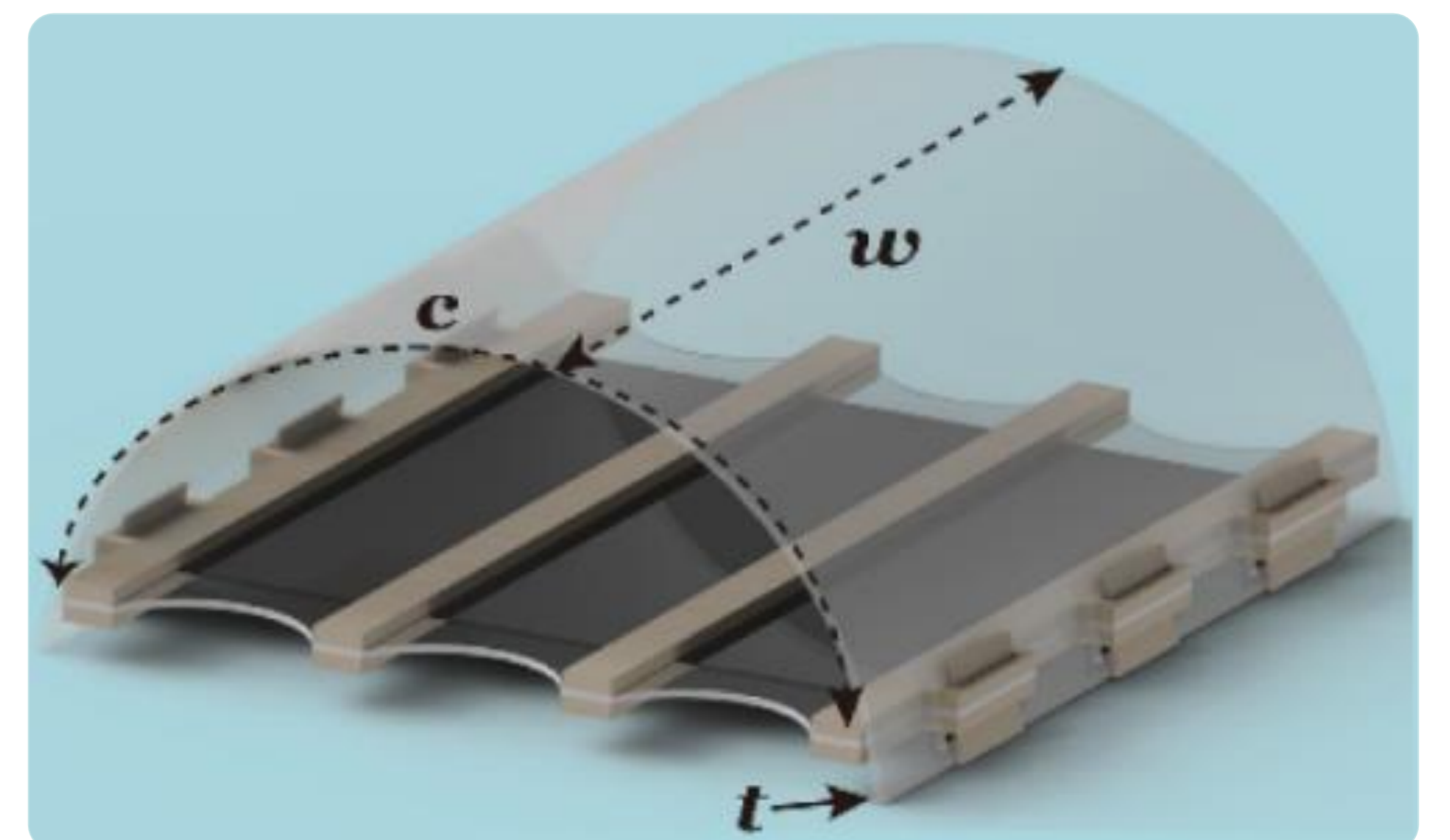


图4 刚柔软爬行机器人

仿生驱动/感知器件与机器人

研究低电压驱动人工肌肉材料制造工艺、驱动机理和控制技术，优化人工肌肉的变形幅度、提升驱动力和响应速度，探索多尺度复合构造大驱动力人工肌肉驱动器；研究离子感应型柔性感知材料、原理与制造技术，模拟生物驱动与感知构造原理，发展柔性传感与驱动一体化助力、爬行和水下多种仿生机器人。

微流控系统及应用

研究微流控系统中流体的流动规律和控制方法，探索微流体中微纳米颗粒和微液滴运动的控制方法，开发面向生物化学检测、医疗康复机器人、人体表皮检测的可变性微流控器件。

支撑项目

- 国家重点研发计划“智能机器人”重点专项：飞秒激光微创手术机器人系统（1089万）
- 国家自然科学基金-深圳机器人基础研究重点项目：机器人末端执行器的高精度柔性传动设计理论与关键技术
- 重大研究计划：共融机器人基础理论与关键技术研究重大研究计划“具有化学及结构变色双机理的电活性材料调控的机器人伪装隐身技术研究”“基于电活性材料的驱动与传感一体化智能软体机器人集成制造工艺研究”
- 面上项目：“介电弹性功能材料机电耦合失效机理及行为研究”
- 面上项目：“用于食品安全检测的声表面波微流控系统研究”
- 国防科工局基础国防项目：“仿生*****研究”
- 无人机特种技术国防科技重点实验室：“无人机自适应变形智能柔性蒙皮机构技术”
- 国防科技创新特区项目：“高效仿生人工肌肉材料与驱动结构研究”

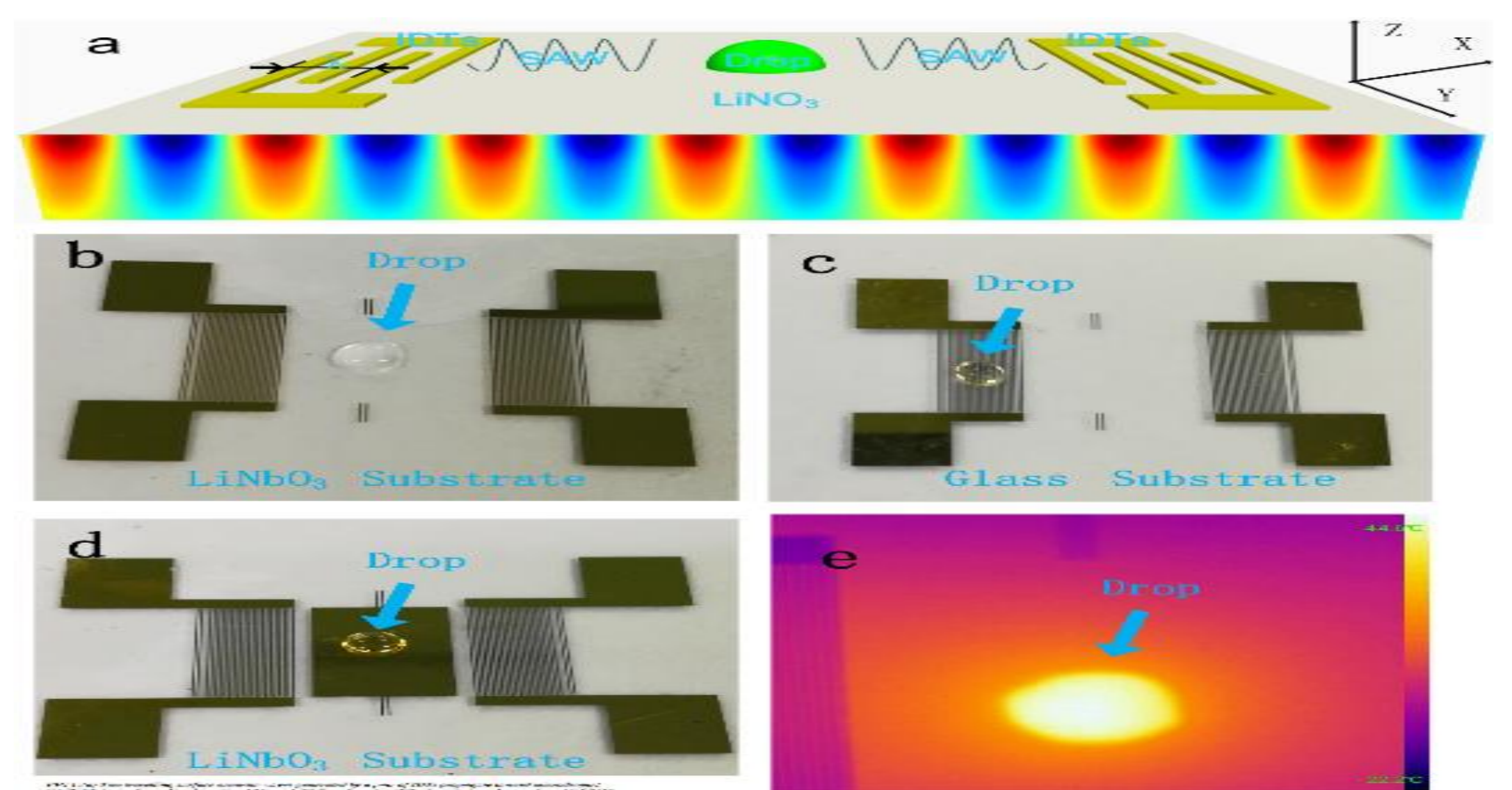


图5 微流控器件

导师团队联系方式

- | | |
|-----|--------|
| 陈贵敏 | 教授 |
| 王朝晖 | 教授 |
| 李博 | 副教授 |
| 郑腾飞 | 副教授 |
| 王斌 | 副研究员 |
| 白瑞玉 | 助理教授 |
| 周文 | 助理教授 |
| 王煜 | 教授 |
| 乔红 | 教授(院士) |

- | |
|--|
| guimin.chen@xjtu.edu.cn |
| chhw@mail.xjtu.edu.cn |
| liboxjtu@mail.xjtu.edu.cn |
| tengfz@xjtu.edu.cn |
| wb8751@163.com |
| ruiyubai@xjtu.edu.cn |
| w.zhou@xjtu.edu.cn |
| Michael.Y.Wang@monash.edu |
| guimin.chen@xjtu.edu.cn |

生机电融合与服务机器人团队

本团队聚焦生机电融合理论、方法与技术，提出“脑控技术”和“多元输入-多元输出脑认知模型”工程科学技术问题，研究脑-肌电与光纤多源感知、脑控、肌电控、脑肌融合、类人操控、人机交互和协同控制、精密检测与智能运维的理论和方法，开展助老、助残、助行、巡检、救援和手术等服务机器人关键技术研究，积极谋求相关机器人样机成果转化，并促成其在重点行业应用系统开发和示范应用。

研究方向包括：脑肌多源感知、人机交互及医学康复机器人，环境智能感知、机器学习及移动服务机器人，自主导航控制、多机协同及智能巡检机器人，光纤精密感知、监测诊断及智能运维机器人，主动感知、视-触觉融合及类人操控技术。研究特色和内容包括：通过研究人体运动意图的精密感知理论与方法、多信息融合的机器视觉与智能人机交互、机器人运动路径规划与行为自主决策，实现人机运动的动态协同，开展多种服务机器人的关键技术研究与其原型样机的开发。研究内容主要包括：多信息融合的机器视觉与智能人机交互；机器人运动路径规划与行为自主决策；人-机器人交互理论研究与应用；精密感知、深度学习理论与实现；感知功能一体化神经控制假肢研究与实现等。

脑肌多源感知、人机交互及医学康复机器人



多范式（纯意念、表情辅助、场景动画刺激）脑控平台



下肢康复外骨骼机器人

拇指康复机器人

可穿戴步态检测系统



下肢康复外骨骼机器人

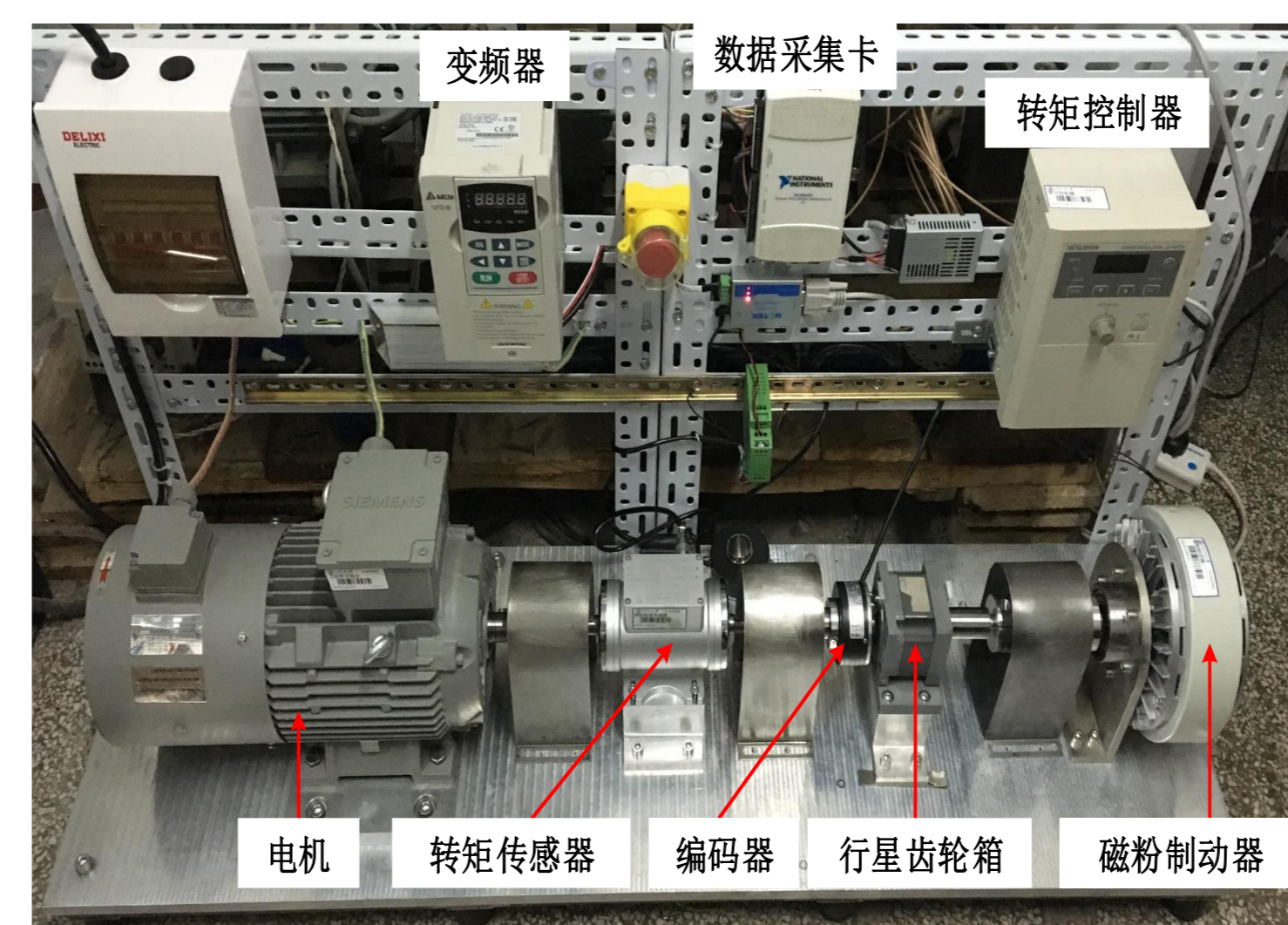
外骨骼机器人测试系统



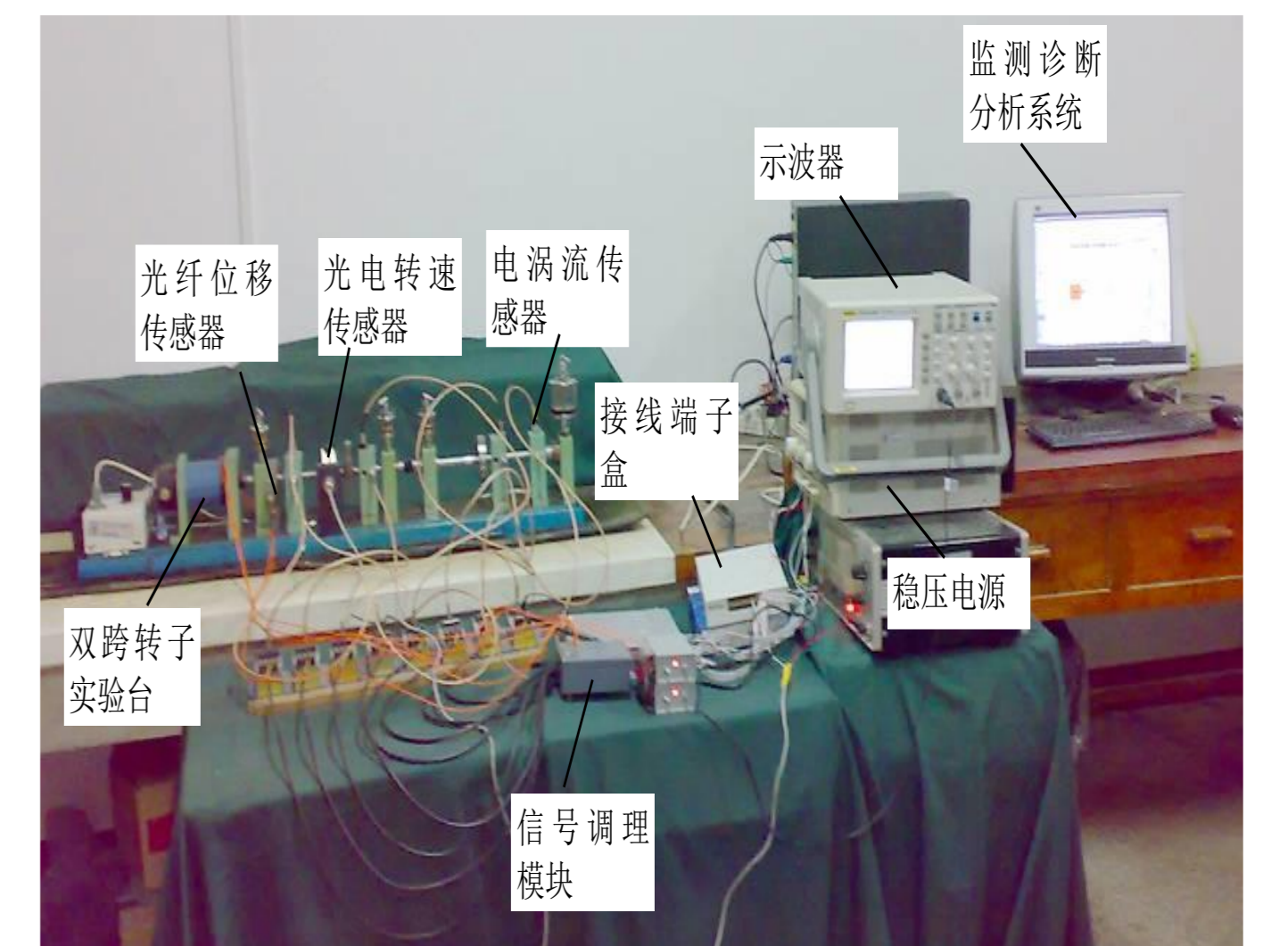
肩腰腿模块化工业外骨骼

可穿戴无源外骨骼脊柱及军用负重外骨骼系统

光纤精密感知、监测诊断及智能运维机器人技术



光纤光栅应变检测及其行星齿轮箱监测诊断



薄膜厚度（润滑膜、叶尖间隙）光纤动态检测

自主导航控制、多机协同及智能巡检机器人



高压输电线路巡检机器人



无人机系列实验台



倾转旋翼、重型多旋翼无人机

环境智能感知、机器学习及移动服务机器人



助老伴行机器人



智能水陆两栖球形移动机器人



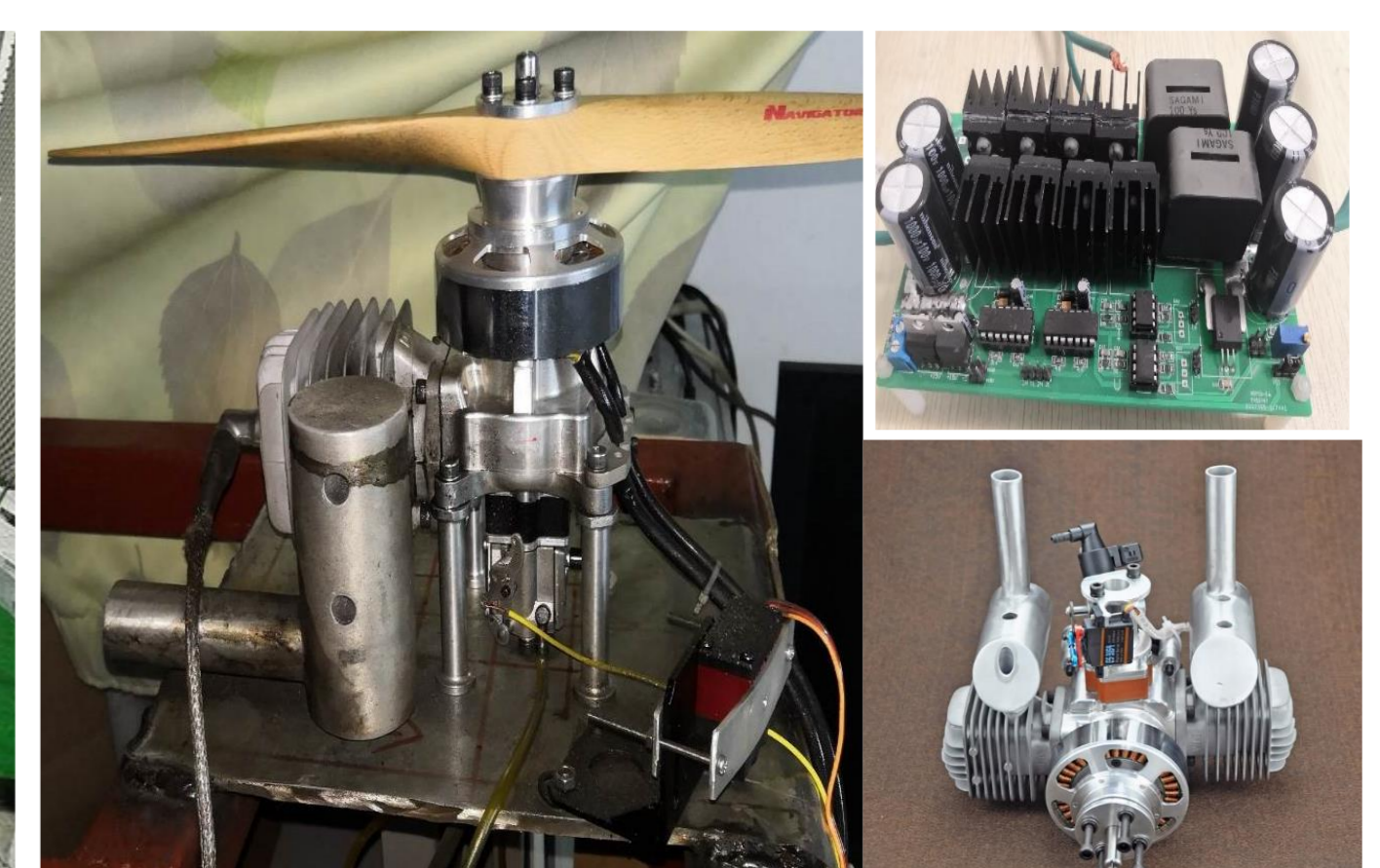
排爆机器人



智能六足移动机器人



混合动力空中机器人实验台



导师团队联系方式

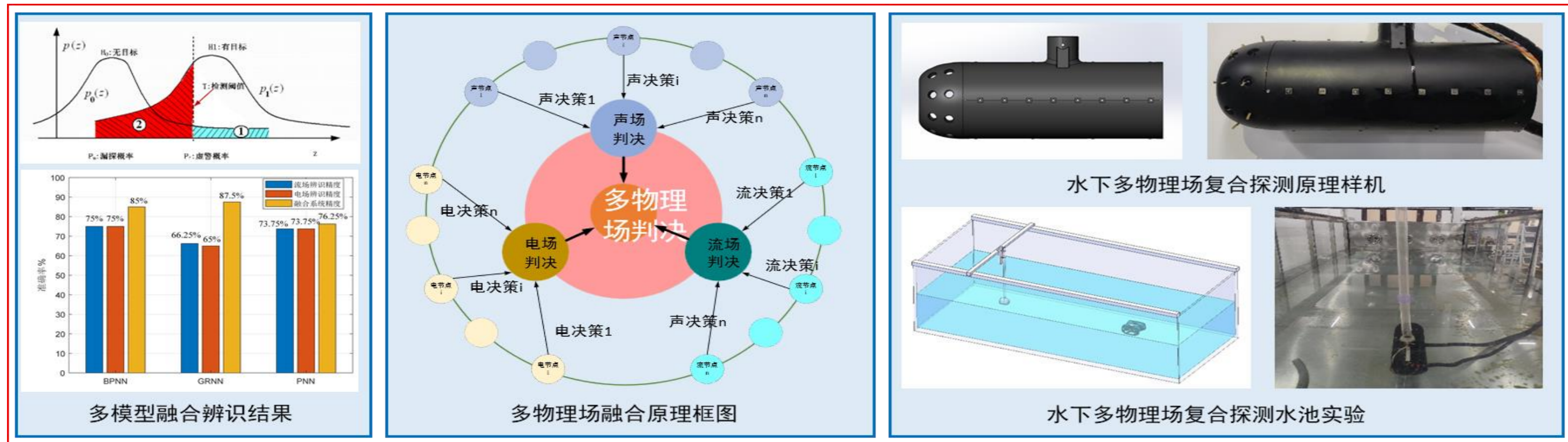
姓名	职称	Email
张小栋	教授、博导、硕导	xdzhang@xjtu.edu.cn
张英杰	教授、博导、硕导	yjzhang@xjtu.edu.cn
徐海波	教授、硕导、博士	hbxu@xjtu.edu.cn
朱爱斌	教授、博导、硕导	abzhu@xjtu.edu.cn
史晓军	副教授、博导、硕导	shixiaojun@xjtu.edu.cn
王晶	副教授、博导、硕导	pele.wang@xjtu.edu.cn
张政	副教授、硕导、博士	zhangzh@xjtu.edu.cn
张东升	副教授、博导、硕导	zds@xjtu.edu.cn

海洋智能感知与仿生机器人团队

海洋智能感知与仿生机器人团队以海洋智能感知、海洋仿生机器人为主要研究方向。团队以国家级领军人才胡桥教授牵头，现有教授5人，副教授2人。承担各类国家级装备预研与基金重点项目、重点研发计划项目、基础研究项目、基金项目等20余项，总研究经费4000余万元；参与重大型号项目、国家自然科学基金重大及重点项目等科研项目10余项。负责“海洋技术与装备”百千万人才培养计划项目和水下智能装备“科学家+工程师”项目。出版专著3本，译著4本，发表论文100余篇，授权发明专利60余项，软著20余项。获得教育部自然科学一等奖、陕西省技术发明二等奖、国防技术发明三等奖等奖励8项。

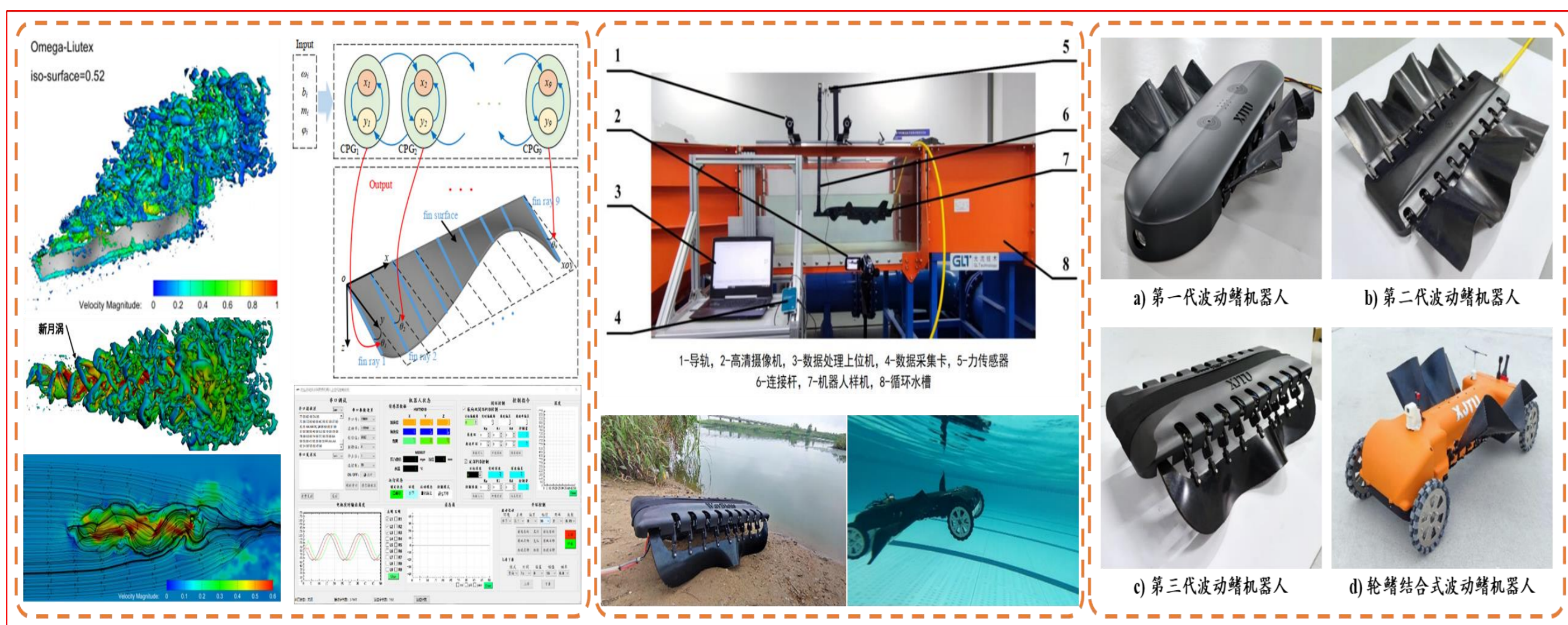
水下机器人多物理场智能信息感知研究

针对水下机器人单一物理场探测性能不足，融合声、光、电、流、磁等多物理场环境及目标特性模型，优化设计多类物理场感知单元及阵列布局，探究水下目标高精度辨识“数-模联动”理论与方法，构建水下多物理场软硬件一体化智能信息探测系统，从而大幅提升海洋环境与目标的辨识准确率。



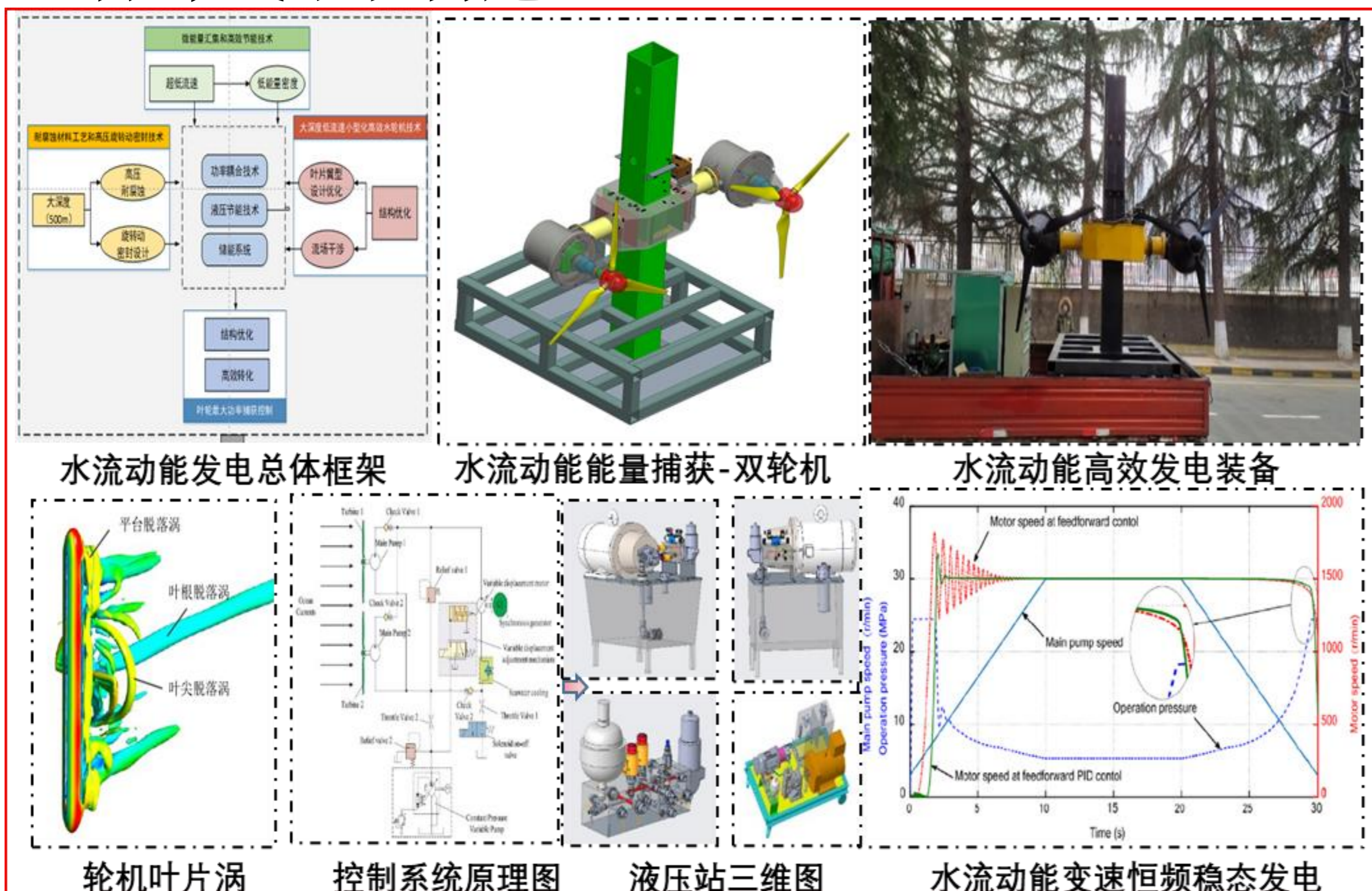
水陆两栖仿生机器人关键技术研究

针对水陆跨域无人装备任务需求，“师法自然”，效仿水下生物腹鳍波动式推进机理，设计水陆两栖多模式高机动仿生机器人新型结构和运动机构，探究水下、水面和陆地高性能三维波动推进理论和控制模型，构建面向多任务的水陆两栖仿生机器人软硬件系统，实现水陆两栖和极地环境高性能航行，从而提升两栖机器人的环境适应性和作业能力。



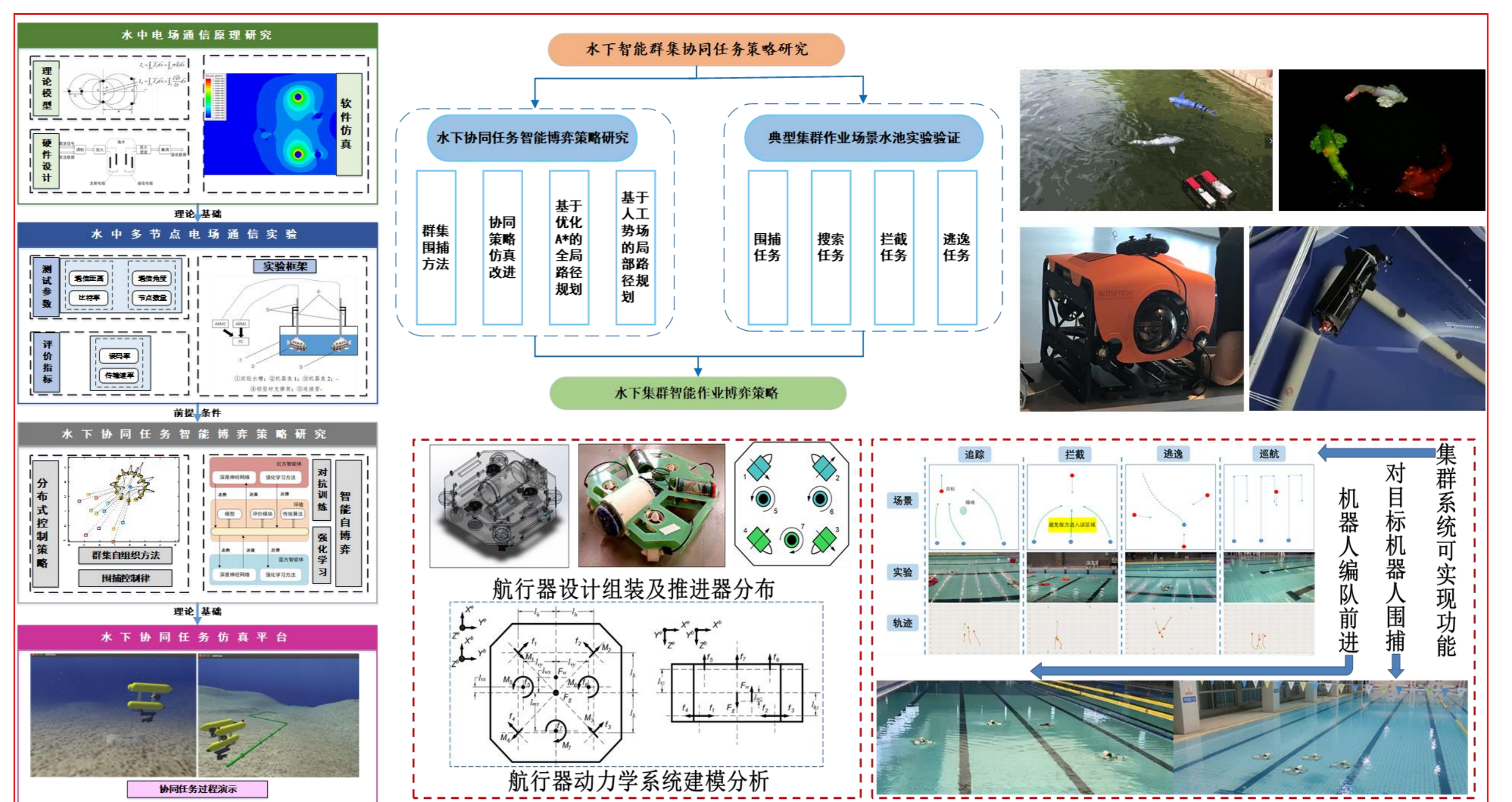
水流动能发电系统研究

针对深远海水下观测平台等装备的供电需求，根据海水流动能量密度大、储量丰富、流速变化可预测的特点，研究水流动能高效发电技术，突破大深度低流速水流动能水轮机优化设计、非稳态强耦合激励下叶轮最大功率捕获、发电系统机电一体化设计与高效转换控制等关键技术，实现“水下充电桩”分布式系统构建。



水下机器人集群及任务载荷研究

针对水下机器人协同作业和集群任务需求，优化设计多构型水下机器人，融合RRT*算法、人工势场法、KM最优匹配算法、分布式模型预测控制等方法，构建具有自组织、抗干扰能力的水下机器人编队系统，从而实现多个水下机器人跨平台分布式协作，提升水下多智能体编队的路径规划与围捕作业等系统性能。



智能医疗机器人研究

针对远程医疗精准性不足和中医特色诊断的迫切需求，通过研发远程诊断技术和智能医疗机器人系统有利于提升偏远地区的医疗水平，设计基于智能感知材料和机器学习理论的“端-边-云”远程中医精确诊断机器人系统，研制开发高性能腹腔手术机器人，从而为解决医疗水平发展不平衡和医疗资源分布不均匀的矛盾提供新途径。



导师团队联系方式

姓名	职称	Email
胡桥	二级教授	hqxjtu@xjtu.edu.cn
苏文斌	教授	wbsu@mail.xjtu.edu.cn
朱子才	副教授	zicaizhu@xjtu.edu.cn
张志成	教授	zhichengzhang@mail.xjtu.edu.cn
张勇	教授	yongzhang761@xjtu.edu.cn
师进文	教授	jinwen_shi@mail.xjtu.edu.cn
张联英	副教授	zhangly@xjtu.edu.cn