Academic Staff Profile and Research

师资团队与科研

Xi'an Jiaotong-Liverpool University
西交利物浦大学

XJTLU | SCHOOL OF ROBOTICS
智能机器人学院

Professor Mohd Rizal Bin Arshad
Mohd Rizal Bin Arshad 教授

Dean, School of Robotics
Professor
智能机器人学院院长，教授

PhD, University of Liverpool, UK
博士，英国利物浦大学

Underwater Robotics and Underwater Acoustics Technology, Control System and applications, Intelligent Robotics and Industrial Automations, Measurement and Instrumentation Techniques
水下机器人和水下声学技术、控制系统及应用、智能机器人和工业自动化、测量和仪器技术

XJTLU 主页
XJTLU Staff Profile

Research Clusters
Intelligent Robotics & Mechatronics
研究团队
智能机器人与机电一体化

Research Projects
1. Empowering Syntegrative Robotics Education through AI-Enabled Industry Training and Project-Based Curriculum (ongoing)
Time: 01/07/2025-30/06/2027
Type: CoESE-Collaborative Research Project
2. AI-Driven Collaborative Underwater Robotics and Digital Twin Framework for Marine Exploration (under review)
Time: 1/01/2026-31/12/2028
Type: HJ Grant Program
3. Design of a Novel Buoyancy and Formation Control Mechanism for Spherical Deep-Sea AUV Fleet
Time: 01/2026-12/2027
Type: RDF Start-up Fund
4. Bio-Inspired Portable Low-Power Swarm Amphibious AUVs: Long-Term Ocean Monitoring and Energy Autonomy (under review)
Time: 01/01/2026-31/12/2027
Type: SIP Talent Program

科研项目
1. 借助人工智能驱动的行业培训和项目式课程，赋能融合式机器人教育
项目时间：2025年7月1日-2027年6月30日
项目类型：内部科研项目
2. 面向海洋探测的人工智能驱动协同水下机器人与数字孪生研究框架
项目时间：2026年1月1日-2028年12月31日
项目类型：HJ赞助项目
3. 面向深海球形自主水下航行器(AUV)舰队的新型浮力与编队控制机制设计
项目时间：2026年1月-2027年12月
项目类型：RDF启动基金
4. 仿生便携低功耗群体化两栖AUV：长期海洋监测与能量自持
项目时间：2026年1月1日-2027年12月31日
项目类型：苏州工业园区人才计划

Dr. Yuanrui Huang
黄远睿博士

Assistant Professor
助理教授

PhD, University of Chinese Academy of Sciences, China
博士，中国科学院大学

Medical Robotic System, Continuum Robot, Magnetic Actuation and Localization
医疗机器人系统、连续体机器人、磁驱动与磁定位

XJTLU 主页
XJTLU Staff Profile

Research Clusters
Intelligent Robotics & Mechatronics, Interdisciplinary Robotics Applications, Advanced Manufacturing & Automation
研究团队
智能机器人与机电一体化、跨学科机器人应用、先进制造与自动化

Research Projects
1. Ultrasound-Guided Magnetically-Driven Vascular Intervention Robot
Time: 1/09/2025-31/08/2028
Type: Governmental Research Project
2. The Design and Control of a Full-functional Magnetic Continuum Robotics System for Intervention Procedures
Time: 1/01/2025 -31/12/2027
Type: Internal Research Project
3. Fully intelligent and automated plant meeting system (Smart Sheldon)
Time: 1/06/2025 -1/03/2026
Type: Technology Development

科研项目
1. 超声引导下磁驱动血管介入机器人控制原理研究
项目时间：2025年9月1日-2028年8月31日
项目类型：政府科研项目
2. 面向介入操作的全功能磁连续体机器人系统设计与控制
项目时间：2025年1月1日-2027年12月31日
项目类型：内部科研项目
3. 全智能及自动化车间开会系统（Smart Sheldon）
项目时间：2025年6月1日-2026年3月1日
项目类型：技术开发

Dr. Haochuan Jiang
江浩川博士

Assistant Professor
助理教授

PhD, University of Liverpool, UK
博士，英国利物浦大学

Multi-modal Medical Imaging Analysis with Deep Learning, Generative Machine Learning Models, Large-scale Vision-Language Models
深度学习与多模态医疗影像分析、生成式机器学习模型、大规模视觉语言模型

XJTLU 主页
XJTLU Staff Profile

Research Clusters
Interdisciplinary Robotics Applications
研究团队
跨学科机器人应用

Research Projects
1. Photo-to-Print: A Multi-Modal AI Pipeline for Cartoonized 3D Model Generation
Time: 2024-2026
Type: Internal Project
2. Systematic Development and Knowledge Base Construction for Defect Detection in Industrial Manufacturing Components.
Time: 2024-2026
Type: Internal Project
3. Generalization analysis for open domain adaptation based on vicinal risk minimization
Time: 2024-2026
Type: External Project
4. AI for Systems Tissue Test (STT) Slides Reading / STT
Time: 2025-2026
Type: External Project

科研项目
1. 照片到可打印模型的多模态 AI 生成模型
项目时间：2024年－2026年
项目类型：内部项目
2. 工业制造部件缺陷检测的系统化开发与知识库构建
项目时间：2024年－2026年
项目类型：内部项目
3. 基于邻域风险最小化的开放领域自适应泛化分析
项目时间：2024年－2026年
项目类型：外部项目
4. 用于系统组织检测（STT）切片判读的人工智能
项目时间：2025年－2026年
项目类型：外部项目

Dr. Haoran Li
李浩然博士

Assistant Professor
助理教授

PhD, University of Bristol, UK
博士，英国布里斯托大学

Electromechanical Design for Tactile Dexterous Robotic Hands, Development of Control Strategies for Dexterous Robotic Hands Based on Visual-Tactile Sensor Fusion, Design of Vision-based Tactile Sensor Hardware, Development of Multimodal Tactile Perception Models
机器人灵巧手机电系统设计、基于视觉-触觉融合的灵巧手操作控制策略开发、视触觉传感器硬件设计与多模态触觉感知模型开发

XJTLU 主页
XJTLU Staff Profile

Research Clusters
Intelligent Robotics & Mechatronics, Interdisciplinary Robotics Applications
研究团队
智能机器人与机电一体化、跨学科机器人应用

Research Projects
1. Surpassing Human Grasping Ability: AI-Driven Mechatronic System Design for High-DOF Dexterous Robotic Hands
Time: 09/2025-09/2026
Type: research project by Suzhou Proof-of-Concept Centre

科研项目
1. 超越人手的抓握能力：AI驱动的超高自由度灵巧机器人手的机电系统设计（苏州市纵向课题，苏州市具身智能未来教育概念验证中心）
项目时间：2025年9月-2026年9月
项目类型：苏州概念验证中心科研项目

Dr. Chenguang Liu
刘晨光博士

Associate Professor
副教授

PhD, University of Liverpool, UK
博士，英国利物浦大学

Distribution Robot for Reconfigurable Power Supply, Robot Specified Advanced Energy Storage System, Intellgent Measurement System for Molecular Electronics, Advanced Materials
可重构电源的分布式机器人、面向机器人的先进能源系统、分子电子学智能测量系统、先进材料

XJTLU 主页
XJTLU Staff Profile

Research Clusters
Intelligent Robotics & Mechatronics, Interdisciplinary Robotics Applications
研究团队
智能机器人与机电一体化、跨学科机器人应用

Research Projects
1. Project title : Single-molecule layer metal chelation and molecular mixing strategies for efficient comprehensive regulation of lithium batteries
Time: 1/10/2025-1/10/2027
Type: Governmental Research Project
2. Project title: The Development of Protective Coatings and Failure Mechanism Research for Reliability Testing Probes in Advanced Multi-Chiplet Integrated Packaging Chips
Time: 1/07/2024-30/06/2027
Type: Collaborative Research Project
3. Project title: Underfill adhesive in chip packaging
Time: 5/05/2025-4/10/2025
Type: Technical Consultation

科研项目
1. 单分子层金属螯合与分子混合策略对锂电池高效综合调控
项目时间：2025年10月1日-2027年10月1日
项目类型：纵向科研项目
2. 多芯粒集成先进封装芯片可靠性测试探针的防护涂层开发与失效机理研究
项目时间：2024年7月1日-2027年6月30日
项目类型：校企合作项目
3. 芯片封装中Underfill胶
项目时间：2025年5月5日-2025年10月4日
项目类型：企业咨询项目

Dr. Ibrahim Mustafa Mehedi
Ibrahim Mustafa Mehedi博士

Senior Associate Professor
高级副教授

PhD, University of Tokyo, Japan, IEEE Senior Member
博士，日本东京大学

Control System and Application, Space Robotics and Planetary Landing, Renewable Energy, AI Based Control and Optimization
控制系统和应用、太空机器人和行星着陆、可再生能源、基于人工智能的控制和优化

XJTLU 主页
XJTLU Staff Profile

Research Clusters
Intelligent Robotics & Mechatronics, Advanced Manufacturing & Automation
研究团队
智能机器人与机电一体化、先进制造与自动化

Research Projects
1. AI-Driven Robust Fractional Order Control Systems for Intelligent Robotics and Industrial Automation
Time: 2024 – 2025
Type: XJTLU Research Development Fund (Active, Funded)
2. Study on Robust Fractional Order Dynamic Inverse (RFODI) Control System for Industrial Automation
Time: 2025 – 2029
Type: UoL – XJTLU Joint PhD Project (PGR Scholarship, 50% Tuition Waiver)
3. Mission PolyGrid – AI-Optimized Polymer-Based Microgrid Systems for Resilient Smart Cities
Time: Submitted 2025 – Decision Pending
Type: RDIA Consortium Grant, King Faisal University (KFU), Saudi Arabia – International Collaborative Proposal
4. Intelligent Multi-Robot Collaboration System for Smart Agricultural Monitoring Using AI and IoT Technologies
Time: Submitted 2025 – Decision Pending
Type: KFU – XJTLU Collaborative Research Grant Proposal, Saudi Arabia
5. AI for Sustainable Environmental Health Futures (AI-SEHF)
Time: Applied October 2025 – Under Review
Type: British Council – UK – Malaysia – China Going Global Partnerships Grant

科研项目
1. 面向智能机器人与工业自动化的 AI 驱动鲁棒分数阶控制系统
项目时间：2024年 – 2025年
项目类型：西交利物浦大学科研发展基金（在研，已获资助）
2. 面向工业自动化的鲁棒分数阶动态逆（RFODI）控制系统研究
项目时间：2025年 – 2029年
项目类型：利物浦大学 – 西交利物浦大学联合博士项目（研究生奖学金，50% 学费减免）
3. Mission PolyGrid —— 面向韧性智慧城市的 AI 优化聚合物基微电网系统
项目时间：2025 年已提交——结果待定
项目类型：沙特阿拉伯费萨尔国王大学（KFU）RDIA 联合资助项目——国际合作提案
4. 面向智慧农业监测的智能多机器人协作系统（基于 AI 与物联网技术）
项目时间：2025 年已提交——结果待定
项目类型：沙特阿拉伯 KFU – XJTLU 合作科研项目申请
5. 面向可持续环境健康未来的人工智能（AI-SEHF）
项目时间：2025 年 10 月已申请——评审中
项目类型：英国文化教育协会——英 – 马 – 中“全球伙伴关系”资助计划

Dr. Yue Ma
马跃博士

Assistant Professor
助理教授

PhD, Monash University, Australia
博士，澳大利亚莫纳什大学

Thermal Imaging, Industrial Intelligent inspection, Structural Health Monitoring (SHM), Multimodal Perception
红外热成像、工业智能监测、结构健康监测、多模态感知

XJTLU 主页
XJTLU Staff Profile

Research Clusters
Intelligent Robotics & Mechatronics, Interdisciplinary Robotics Applications, Advanced Manufacturing & Automation
研究团队
智能机器人与机电一体化、跨学科机器人应用、先进制造与自动化

Research Projects
1. Development of MicroLED Wafer Defect Detection System Based on Infrared Technology
Time: 2024 till now
Type: External Project
2. Research on Precise Non-destructive Testing Technology for Wind Turbine Blades
Time: 2022 till now
Type: External Project
3. Research on Autonomous Inspection Robots for Highly Radioactive Environments
Time: 2024 till now
Type: External Project (Project Member)

科研项目
1. 基于红外技术的MicroLED晶圆缺陷检测系统开发（深圳大学青年教师科研项目）
项目时间：2024年至今
项目类型：外部项目
2. 风电叶片精确无损检测技术研究（中央高校基本科研业务费面上项目）
项目时间：2022年至今
项目类型：外部项目
3. 面向高放射性环境的自主巡检机器人研究（中核集团领创项目，参与）
项目时间：2024年至今
项目类型：外部项目

XJTLU 主页
XJTLU Staff Profile

Dr. Zhouyan Qiu
仇周延博士

Assistant Professor
助理教授

PhD, University of Vigo, Spain
博士，西班牙维戈大学

Multimodal Perception, Digital Twin, Embodied AI, Infrastructure Maintenance
多模态感知、数字孪生、具身智能、基础设施维护

Research Clusters
IIntelligent Robotics & Mechatronics, Interdisciplinary Robotics Applications, Advanced Manufacturing & Automation
研究团队
智能机器人与机电一体化、跨学科机器人应用、先进制造与自动化

Research Projects
1. Embodied Robotic Systems for Autonomous Smart Infrastructure Monitoring Using Multi-Sensor Fusion
Time: 1/07/2025-30/06/2028
Type: Internal Research Project
2. Software multi-capa para el procesamiento online de datos lidar enfocado a la monitorizaci ó n del transporte
Time: 01/12/2022-30/11/2024
Type: External Project (Project Member)

科研项目
1. 多传感器融合驱动的智慧基础设施自主监测具身机器人系统
项目时间：2025年7月1日-2028年6月30日
项目类型：内部科研项目
2. 面向交通监测的多层级激光雷达数据在线处理软件
项目时间：2022年12月1日-2024年11月30日
项目类型：外部项目

Dr. Ki-Young Song
Ki-Young Song博士

Associate Professor
副教授

PhD, University of Saskatchewan, Canada
博士，加拿大萨斯喀彻温大学

Soft robotics, Microrobots, Additive manufacturing, AI-enhanced control
软体机器人、微型机器人、增材制造、人工智能增强控制

XJTLU 主页
XJTLU Staff Profile

Research Clusters
Intelligent Robotics & Mechatronics, Interdisciplinary Robotics Applications, Advanced Manufacturing & Automation
研究团队
智能机器人与机电一体化、跨学科机器人应用、先进制造与自动化

Research Projects
1. Smart Soft Robotic Wheels with Integrated Flexible Tactile Sensors for Versatile Terrain Adaptation
Time: 1/01/2025-31/12/2026
Type: Internal Research Project
2. Fully intelligent and automated plant meeting system (Smart Sheldon)
Time: 1/06/2025-1/03/2026
Type: Collaborative Research Project
3. Developing a Syntegrative Learning Framework for Human-Centered Sensor Technologies Empowered by Artificial Intelligence
Time: 1/01/2026-31/12/2027
Type: Internal Research Project

科研项目
1. 智能软体机器人轮，集成柔性触觉传感器，可适应多种地形
项目时间：2025年1月1日-2026年12月31日
项目类型：内部科研项目
2. 全智能及自动化车间开会系统（Smart Sheldon）
项目时间：2025年6月1日-2026年3月1日
项目类型：联合科研项目
3. 开发一种基于人工智能的、以人为中心的传感器技术的综合学习框架
项目时间：2026年1月1日-2027年12月31日
项目类型：内部科研项目

Dr. Sze-Hong Teh
郑慈峰博士

Assistant Professor
助理教授

PhD, University of Nottingham, UK
博士，英国诺丁汉大学

Applied Nonlinear Dynamics, Dynamic Systems and Control, Biomimetic Robotics
非线性动力学及其应用、动态系统与控制、仿生机器人

XJTLU 主页
XJTLU Staff Profile

Research Clusters
Intelligent Robotics & Mechatronics, Interdisciplinary Robotics Applications, Advanced Manufacturing & Automation
研究团队
智能机器人与机电一体化、跨学科机器人应用、先进制造与自动化

Research Projects
1. Energy-Efficient Motion Control of a Turtle-Like Biomimetic Amphibious Robot
Time: 03/2024-02/2028
Type: Industry-Sponsored PhD Research Project
2. Nonlinear Dynamics of Aperiodically-Excited Pendula
Time: 07/2023-06/2026
Type: Internal Research Project
3. Nonlinear Vibro-Impact Dynamics in Indentation of Hard and Soft Strata
Time: 01/2023-12/2026
Type: External Collaborative Research Project

科研项目
1. 仿龟两栖仿生机器人能效运动控制研究
项目时间：2024年3月-2028年2月
项目类型：企业资助博士科研项目
2. 基于非周期激励的摆系统非线性动力学研究
项目时间：2023年7月-2026年6月
项目类型：内部科研项目
3. 硬软地层压入的非线性振动冲击动力学研究
项目时间：2023年1月-2026年12月
项目类型：外部合作科研项目

Dr. Shenhong Wang
王身鸿博士

Senior Associate Professor of Practice
高级副教授

PhD, Loughborough University, UK
博士，英国拉夫堡大学

Sensing and Perception, Robot Control, Robot Collaboration
机器人感知理解、机器人控制、机器人协作

XJTLU 主页
XJTLU Staff Profile

Research Clusters
Intelligent Robotics & Mechatronics, Advanced Manufacturing & Automation
研究团队
智能机器人与机电一体化、先进制造与自动化

Research Projects
1. Sensing and navigation of amphibious environment
Time: 12/2023-11/2026
Type: Industry-sponsored PhD research project
2. Sensing of unpaved mining area
Time: 03/2025-02/2028
Type: Industry-sponsored PhD research project
3. Ultrasonic-based underwater sending and detection
Time: Hiring
Type: Industry-sponsored PhD research project

科研项目
1. 水陆两栖环境的感知与导航
项目时间：2023年12月-2026年11月
项目类型：企业赞助博士科研
2. 矿区非铺装道路环境的感知
项目时间：2025年3月-2028年2月
项目类型：企业赞助博士科研
3. 基于超声波的水下环境目标感知与检测
项目时间：正在招生
项目类型：企业赞助博士科研

XJTLU 主页
XJTLU Staff Profile

Dr. Bo Xiao
肖博博士

Assistant Professor
助理教授

PhD, King's College London, UK
博士，英国伦敦国王学院

Medical Robotics, Navigation and Control of Surgical Robotics, Sensing and reasoning for Robtics
医疗机器人、手术机器人的导航和控制、机器人的感知和推理

Research Clusters
Intelligent Robotics & Mechatronics, Interdisciplinary Robotics Applications
研究团队
智能机器人与机电一体化、跨学科机器人应用

Research Projects
1. Reinforcement Learning-Based Bronchoscopic Navigation for Lung Biopsy Using CT-video Fusion
Time: 2026-2029
Type: XJTLU Research Development Fund (PI)
2. Fiber-Optic Sensing and Human－Robot Interaction Control for the Surgical-End State of Gastrointestinal Endoscopic Robots
Time: 2025-2028
Type: National Key R&D Program of China－Young Scientists Project (Co-PI)

科研项目
1. 基于强化学习与CT-视频融合的支气管镜肺部活检导航方法
项目时间：2026年-2029年
项目类型：XJTLU RDF（主持）
2. 消化内镜手术机器人的术端状态光纤感知感知与人机交互控制技术
项目时间：2025年-2028年
项目类型：国家重点研发计划青年科学家项目（参与）

Dr. Yuyao Yan
闫毓垚博士

Assistant Professor
助理教授

PhD, University of Liverpool, UK
博士，英国利物浦大学

3D Computer Vision, Pattern Recognition, Multi-Modal Learning, Transfer Learning & Domain Adaptation, Multi-Modal & Cross-Modal Learning,
三维计算机视觉、模式识别、多模态学习、迁移学习与领域自适应、多模态与跨模态学习、

XJTLU 主页
XJTLU Staff Profile

Research Clusters
Intelligent Robotics & Mechatronics, Interdisciplinary Robotics Applications
研究团队
智能机器人与机电一体化、跨学科机器人应用

Research Projects
1. 3D Point Cloud Segmentation with Local-Global Density and Clustering Strategies.
Time: 1/07/2024-30/06/2027
Type: XJTLU Research Development Fund
2. Research on Robot Behavior Planning and Control Based on Large Language Models.
Time: 30/06/2025-29/06/2028
Type: Collaborative Research Project

科研项目
1. 基于局部-全局密度聚类策略的三维点云分割。
项目时间：2024年7月1日-2027年6月30日
项目类型：XJTLU - RDF
2. 基于大语言模型的机器人行为规划与控制研究。
项目时间：2025年6月30日-2028年6月29日
项目类型：企业横向合作项目

Dr. Fan Zhang
张帆博士

Assistant Professor, MSc Programme Director
助理教授、硕士专业负责人

PhD, Delft University of Technology, Netherlands
博士，荷兰代尔夫特理工大学

Cognitive Robotics and Computational Neuroscience, Human-robot Interaction, Computer Vision in Medical and Personal Health, Visual-tactile Material Perception, AI-assisted Driving, Industrial Design
认知机器人和计算神经建模、人机交互、计算机视觉（医疗和个人健康）、视触觉材质感知、智能驾驶辅助、工业设计

XJTLU 主页
XJTLU Staff Profile

Research Clusters
Interdisciplinary Robotics Applications
研究团队
跨学科机器人应用

Research Projects
1. XJTLU-Philips Health Technology Product Innovation Project
Time: 05/2025 till now
Type: Collaborative Project
2. Case Report Form for Integrative Chinese and Western Medicine Diagnosis and Treatment of Pediatric Henoch－Schönlein Purpura Nephritis
Time: 10/2025 till now
Type: JITRI Project
3. Advancing Ophthalmological Diagnostics Integrating Deep Learning Architectures with Fundus Imagery for Comprehensive Ocular Pathology Detection
Time: 03/2025 till now
Type: PhD Project
4. AI and Cognitive Robotics towards Visual-tactile Perception of Materials and Human-Robot Interaction
Time: 01/2025 till now
Type: PhD Project
5. Decision-making modelling for (Semi-) Autonomous Driving via Explainable AI and Cognitive Robotics
Time: 03/2025 till now
Type: PhD Project

科研项目
1. 西浦-飞利浦健康科技产品创新项目
项目时间：2025年5月至今
项目类型：企业合作项目
2. 儿童紫癜性肾炎中西医诊治病例报告表
项目时间：2025年10月至今
项目类型：集萃项目
3. 基于深度学习的眼部医疗影像和病理检测
项目时间：2025年3月至今
项目类型：博士生科研项目
4. 人工智能与认知机器人在材料材质视触觉感知及人机交互中的应用
项目时间：2025年1月至今
项目类型：博士生科研项目
5. 基于可解释人工智能和认知机器人方法的智能驾驶计算模型
项目时间：2025年3月至今
项目类型：博士生科研项目

Dr. Fan Zhu
朱凡博士

Assistant Professor
助理教授

PhD, University of Hong Kong, China
博士，香港大学

Computer Vision, Multi-Modality Fusion, Intelligent Robotics and Automation (Mobile Robotics and Robotic Manipulation), Human-Robot Interaction
计算机视觉、多模态融合、智能机器人与自动化（移动机器人与机器人抓取操作）、人机交互

XJTLU 主页
XJTLU Staff Profile

Research Clusters
Intelligent Robotics & Mechatronics, Interdisciplinary Robotics Applications
研究团队
智能机器人与机电一体化、跨学科机器人应用

Research Projects
1.Intelligent Robotic Grasping and Manipulation via Sensor Fusion
Time: 2022-2025
Type: Research Development Funding (RDF) - PI
2. Intelligent Mobile Robotic System
Time: 2023-2024
Type: Collaborative Research Project - PI
3.Development of Intelligent Robotic System with Adaptive Manipulation and Effective Human-Robot Interaction
Time: 2025-2029
Type: PGRS(Postgraduate Research Scholarship)Project - PI

科研项目
1.多模态融合下的智能机器人抓取与操作
项目时间：2022年-2025年
项目类型：XJTLU - RDF （主持）
2. 智能移动机器人系统
项目时间：2023-2024
项目类型：企业横向合作项目（主持）
3.具有自适应操作和有效人机交互的智能机器人系统的研发
项目时间：2025-2028
项目类型：博士生奖学金研究项目（导师）

XJTLU 主页
XJTLU Staff Profile

Dr. Wenjun Zhu
朱文骏博士

Assistant Professor
助理教授

PhD, University of Sheffield, UK
博士，英国谢菲尔德大学

Axial Flux Machines, Permanent Magnet Motors and Drive Control, Low-Cost Electromagnetic Actuator
轴向磁通电机、永磁电机与驱动控制、低成本电磁执行器

Research Clusters
Intelligent Robotics & Mechatronics, Advanced Manufacturing & Automation
研究团队
智能机器人与机电一体化、先进制造与自动化

Research Projects
1. High-Performance Axial Flux Robot Joint Motors
Time: 2025 till now
Type: External Project
2. Modelling and Analysis of Bearing Currents in Electric Vehicle Traction Machines
Time: 2022-2025
Type: Collaborative Research Project

科研项目
1. 高性能轴向磁通机器人关节电机
项目时间：2025年至今
项目类型：外部项目
2. 电动汽车驱动电机的轴电流建模分析
项目时间：2022年至2025年
项目类型：联合科研项目

Intelligent Robotics & Mechatronics
智能机器人与机电一体化

- Adaptive/Intelligent control algorithms
  自适应/智能控制算法
- AI/Deep Learning/ML for robotic perception & sensing
  面向机器人感知与传感的人工智能/深度学习/机器学习
- Intelligent Industrial automation systems
  智能工业自动化系统

Interdisciplinary Robotics Applications
跨学科机器人应用

- Autonomous System/Mobile Agents
  自主系统/移动代理
- Medical/Healthcare/Rehabilitation
  医疗/健康护理/康复机器人
- Educational/Recreational/Human-robot interaction
  教育/娱乐/人机交互

Advanced Manufacturing & Automation
先进制造与自动化

- Smart manufacturing robots
  智能制造机器人
- Automated quality control
  自动质量控制
- IoT-integrated robots/Teleoperation System
  物联网集成机器人/远程操作系统

CONTACT

School of Robotics
Email: IRE@xjtlu.edu.cn
Location: XJTLU Entrepreneur College (Taicang)
Follow School of Robotics:

Website

WeChat

联系方式

智能机器人学院
邮箱: IRE@xjtlu.edu.cn
地址：西浦创业家学院（太仓）
了解学院：

官方网站

官方微信