承办单位: 华中科技大学

**♦** 027-87557584 **■** yjscxds@hust.edu.cn

邵凯【退出】 个人中心

(cw/hp/2c9088a5696cbf370169a3f8934810be)

# "光谷杯" 第三届中国研究生机器人创新设计大赛获奖名单公示

作者: 大赛组委会

单位:华中科技大学

发布时间: 2021-08-26

来源: 中国研究生机器人创新设计大赛

阅读次数:

2021年8月25日, "光谷杯"第三届中国研究生机器人创新设计大赛全国总决赛圆满结束,参赛作品经约 示、线上PPT答辩及特等奖争夺三个环节的专家评审,并报大赛组委会表决通过,所有奖项均已产生,现将获奖 示。

公示时间: 2021年8月26日-2021年8月30日

联系邮箱: viscxds@hust.edu.cn (mailto:viscxds@hust.edu.cn)

	特	<del>;</del> 等奖获奖名单	
组别	团队名称	项目名称	学校
集成组	机器之心	定制可自愈的柔性电液泵	浙江大学
医疗健康专项组	查克拉手术刀队	经自然腔道连续体超声导航手术机器人系 统	华中科技大学
集成组	Piezo-Robot	微小型多模式压电机器人	哈尔滨工业大学
集成组	天马行空	导轮式水冷壁智能检测爬壁机器人	燕山大学
	一等奖获奖名		
组别	团队名称	项目名称	
仿真组	海工黑作坊	"翱博" X型舵主动抗沉水下自主航行器	海军工程大学
	GIRobot	大型发电机膛内检测特种机器人	华中科技大学
仿真组	众翼队	飞行器可变形机翼设计	燕山大学
部件组	MIA	基于压电作动的声操控型精密微机器人平 台	南京航空航天大学
部件组	跟我签订契约成为魔法少女吧	具有快速、高负载运动功能的仿生软体爬 行机器人	中南大学
集成组	RoboF1y	可悬停微型扑翼飞行机器人	北京航空航天大
集成组	Maker	机器视觉与激光雷达融合的双柔轮爬楼机 器人	杭州电子科技大学
集成组	眼疾手快	基于人类视觉驱动的上肢辅助机器人系统	华中科技大学
集成组	竹蜻蜓	倾转翼植保无人机	江苏大学
集成组	海波科技	高压输电线路巡检仿生多模态机器人	西安交通大学
集成组	西交大康复之光	针对脑卒中的全周期手功能康复机器人	西安交通大学
集成组	海洋之星	可用于复杂水下环境工作零转弯半径机器 人	浙江大学
医疗健康专项组	医用微纳米机器人团队	用于胃癌治疗的螺旋微型机器人	厦门大学
医疗健康专项组	绳之右手	上肢柔性康复外骨骼机器人	武汉大学
	二等奖获奖名		
 组别	団队名称	项目名称	
	在赶dd1	一种可折展重构变轮距全地形车	北京交通大学

	中国明九王创家	关战系列入委官连十口	
仿真组	TC-Robot	张拉整体机械臂的动力学分析与控制仿真 系统设计	大连理工大学
仿真组	Bulk Bullets	北极狐1号——多模态全地形移动平台	国防科技大学
仿真组	MarsSim	火星车高保真物理与视觉仿真系统	哈尔滨工业大学
仿真组	西域五剑客	架空输电线缆飞走一体化巡检机器人	石河子大学
仿真组	猎豹队	并联仿生移动机器人——猎豹	中北大学
部件组	北理刑天智创团队	"鸵一鸭双型"高载荷灵巧足腿式双足地 面无人移动平台	北京理工大学
部件组	任重致远队	液态金属驱动轮式机器人	哈尔滨工业大学
部件组	手可摘星城	基于仿生原理的三指协同欠驱动灵巧手	湖南大学
部件组	燕大软体	面向广域柔顺操作的高负重比无系留软体 抓持机器人	燕山大学
集成组	LWAR	多模式轮腿臂机器人	北京航空航天大学
集成组	RigSoft_Rob	变刚度仿生连续体机器人系统设计- RigSoft_Rob	北京交通大学
集成组	临渊	四足四旋翼机器人	电子科技大学
集成组	年轻有为队	防蛙跳跃机器人	哈尔滨工业大学
集成组	宇航空间机构及控制中心代表 队	面向复杂环境的轮-步火星探测机器人	哈尔滨工业大学
集成组	Alen Jumper	一种超微型可控跳跃机器人	哈尔滨工业大学深圳校 区
集成组	海洋机器人创新团队	海洋机器人创新团队	华中科技大学
集成组	蓝色飓风	深蓝骑士	西安精密机械研究所
集成组	" 鸥翼号"两栖机器人队	"鸥翼号"两栖机器人	西北工业大学
集成组	创世科技	智能消防机器人及消防决策指挥系统研发	燕山大学
集成组	燕行华夏	基于3-PUU并联机构的三维自由弯曲成形 机器人	燕山大学
集成组	XP-robots	高效驱动外骨骼机器人	浙江大学
集成组	智采科技	名优茶智能采摘机器人关键技术研究	浙江理工大学
集成组	空中检查官	500kV架空输电线路带电作业机器人	中国科学院大学
医疗健康专项组	HUST-执子之手	面向偏瘫患者抓握辅助的气动柔性手部外 肢体	华中科技大学
医疗健康专项组	类器官纪元	类器官高通量智造平台	清华大学
医疗健康专项组	THU-特种机器人	仿生连续型脊柱康复机器人	清华大学
医疗健康专项组	USbot	遥操作超声机器人系统	武汉大学
	→ <i>55</i> 10 + 10 6	公 / 以 b  b  tb b  b	
(H. Fr.)	T	单(学校名称按拼音排序)	l w. D.
组别	团队名称	项目名称	学校
仿真组	知行机器人战队	基于冗余结构的六自由度串并联混合加工 机器人	北京交通大学
仿真组	智能机器侠	数字化智能识别网球发射回收服务机器人	国防科技大学
仿真组	行者	绳索驱动下肢康复机器人系统安全性评价 和控制策略研究	哈尔滨工程大学
仿真组	摸鱼机器人代表队	新型负载夹芯磁吸式爬壁机器人	哈尔滨工程大学
仿真组	创梦队	面向车辆振动试验的六自由度并联机器人 设计研究	河南科技大学
仿真组	wangzai	腰部康复训练机器人	湖北文理学院

## 19   一個		中国研入土朗勒	关风尔列人泰自垤十口	
特別	仿真组	澹宁日新队	混合工作模式欠驱动机械手设计与研究	华中科技大学
自然的文別以	仿真组	红果果绿泡泡	面向装配式建筑的软体机器人建造装置	华中科技大学
自然和文詞以   「新被   日本的文詞以   「新被   日本的文詞以   「共和工大学   「共和工工工学   「共和工工工工学   「共和工工工学   「共和工工工工学   「共和工工工工工学   「共和工工工工工工工工工工工工工工工工工工工工工工工工工工工工工工工工工工工工	仿真组	你说的都队	可穿戴脑控机械手	华中科技大学
<ul> <li>(6 直相 教皇は、</li></ul>	仿真组	自然语义团队		江苏科技大学
古典和	仿真组	聚星队		兰州理工大学
<ul> <li>佐真維 14.56 質能(基人) 非球験(保工・机器人 進元対字等法 式 2 大 2 大 2 大 4 大 4 大 4 大 4 大 4 大 4 大 4 大</li></ul>	仿真组			南京航空航天大学
	仿真组	TFB (tyut force robot)	矿井透水事故机器人救援探测系统	太原理工大学
<ul> <li>お子意園理解和力参科場的幾情服务机器         人系統设計         の資相         参手個相         五人則須給机器人產程信業系統         西女电子科技大学         の資租         技成者         参り個相         主人則須給机器人產程信業系統         西女电子科技大学         の資租         技成者         参り個人         支利器人环境的问题報与地图构建系统         西女电子科技大学         の資租         最空配合         股空机器人配合路径规划         海交工业大学         6頁類組         基果实出录         每個單位的別報及其成業等         面交里工大学         6頁類組         老院天空         6頁天空         6頁天空         6頁其組         26年8007         布井出場公園院報報人         海安里工大学         6頁類組         26年8007         布井田島助院在書館內部總和         本日以本大学         6頁類組         本名工大学         6頁類組         本名、26年8007         布井上生体影型中间的關係組制人系统设计         每月大学         6頁類組         本名、26年8007         布工大學等的與其一大學等的與其一大學         市上大学         の資租         中北大学         の資租         本工大学         の資租         本工大学         の資租         本工大学         の資租         本工大学         の資租         本工大學等         の資租         本工大學等         市生租         第日山島村、東京社大学         市作租         銀山島村、東京社大学         市作租         第日山島村、東京社大学         市作租         在中租         在日間         在上大学         市作租         市上大学         市作租         市上財政大学         市作租         市上財政人会         市作租         市上財政人会         市村政大学         市作租         市作租         市上財政人会         市作租         市作租         市上財政人会         市村政大学         市外財政人会         市村政大学         市外財政人会         市村政大学         市村政大学         市村政大学         市村政大学         市村政人会</li></ul>	仿真组	1436智能机器人	非球腕6R工业机器人逆运动学算法	武汉科技大学
	仿真组	大佬的比赛我也来一波	管道缺陷检测仿生机器人	武汉科技大学
<ul> <li>(仿真组 挑战者 多机器人环境协同報源与地图构建系统 西女电子科技大学 (仿真组 現欠会心疼glegie 作业耐移动机械背約内控制与综合感知 西女电子科技大学 (仿真组 原空配合 開空机器人配合路径规划 西女工北大学 (の真组 基果実市以 年等学化传勿流珠栓れ式半主动意製系统 西女里工大学 (仿真组 飞向天空 基于无人机三维重建的河道巡检机器人系 西安理工大学 (仿真组 死一家0807 信杯自动加枝机器人 西安理工大学 (仿真组 死一家0807 信杯自动加枝机器人 西安理工大学 (仿真组 東北大学) (方真组 東北大学) (万真组 東北大学) (万年代 東北大学) (万年代 東北大学) (万年代 東北大学) (万年代 東北大学) (万年代 東北大学) (五年代 東北大学) (五年</li></ul>	仿真组	云极智能队		武汉理工大学
作式型   投欠会心疼giegie   作业型移动机械背待同税制与综合感知   西安电子科技大学   仿真组   原立配合   原立机器人配合路径规划   西安工业大学   有真组   影架突击队   年納等化传动滚珠丝柱式羊主动悬架系统   西安担工大学   所刻   原本科技大学   所有组   飞向天空   旅子无人机三维重建的河道海栓机器人系   西安理工大学   货真组   加日队   数陷电子爆弹自动剔除机器人系统设计   郑州大学   货真组   龙山以   泰   多模式膝关节传生外骨轮机器人   西安理工大学   货真组   龙山以   泰   多模式膝关节传生外骨轮机器人   中北大学   货直组   泰   多模式膝关节传生外骨轮机器人   中北大学   货直组   亚邮大左   旅子行星齿轮减速器的牵引式欠驱动机械   重庆邮电大学   旅午组   翻山越岭   躯干可变形的平顺行走多是平台   北京交通大学   北京交通大学   市省   企业机器人印度设置设置的原设   市高科技大学   市省   企业机器人   市省   企业机器人等。   市省   市省   市省   市省   市省   市省   市省   市	仿真组	妙手回机	无人机抓捕机器人虚拟仿真系统	西安电子科技大学
協空配合   協空机器人配合路径規划   西安工业大学   佐真組   整架突市队   年納等比核动演球&担式半主动悬架系统   西安科技大学   佐真組   で向天空   基于无人机三维重建的河道巡检机器人系   西安理工大学   佐真組   での天空   基于无人机三维重建的河道巡检机器人系   西安理工大学   佐真組   双口队   穿除电子相弹自动剔除机器人   西安理工大学   佐真組   泰 多模式膝关节仿生外骨骼机器人   中北大学   伊真组   泰 多模式膝关节仿生外骨骼机器人   中北大学   伊真组   泰 多模式膝关节仿生外骨骼机器人   中北大学   伊京组   中北大学   本于行是齿轮减速器的牵引式欠驱动机械   重庆邮电大学   正在文通大学   本于行是齿轮减速器的牵引式欠驱动机械   重庆邮电大学   本于行是齿轮减速器的牵引式欠驱动机械   重庆邮电大学   本于行是齿轮减速器的牵引式欠驱动机械   重庆邮电大学   本介组   都山越岭   枢于可变形的平顺行走多足平台   北京交通大学   旅作组   在山越岭   佐生规板于设计与控制方法研究   广浜科技大学   部件组   走向推利队   例柔耦合仍人手指设计仿真与驱动控制   杭州电子科技大学   部件组   走向推利队   例柔解合仍人手指设计仿真与驱动控制   杭州电子科技大学   部件组   和电压队   基于多特征预定限除的高精度预觉何服方   法   本的技术   本的技术   本的大学   球化组   和是队   不找可编辑的破驱素性爪   华布科技大学   部件组   和器人小分队   家在人机对能无线充电系统   华中科技大学   部件组   Rollust   足式机器人的液压驱动系统   中科技大学   部件组   日初以   安全化大学的原来物就运   西安文湖大学   部件组   如即到行   都在化约约如取系统   西安工程大学   面安交别大学   部件组   如即到行   都在任意及区人来的关节的重物就运   西安文湖大学   西安文湖大学   西安文祖大学   西安公和大学   中科技大学   西安公和大学   西安公和大学   中科技大学   西安公和大学   中科技大学   中科技大学   西安公和大学   中科技大学   西安公和大学   中科技大学   西安公和大学   中科技大学   中科技大学   中科技大学   中科技工学   新维工学   中科技工学   中	仿真组	挑战者	多机器人环境协同探测与地图构建系统	西安电子科技大学
仿真組         基果契吉臥         车辆等比传动滚珠丝杠式半主动悬架系统 研制         西安拜工大学           仿真組         飞向天空         基于无人机三维重建的河道巡检机器人系 统         西安理工大学 统           仿真组         ZG-ROBOT         钻杆自动加接机器人 缺陷电子烟弹自动剔除机器人系统设计 第州大学         两安理工大学 场有组           仿真组         基         多樣式椽关节伤生外骨骼机器人 多緣就动下的多空中机器人跟踪搜救平台         中北大学           仿真组         重         基于行星齿轮减速器的牵引式欠驱动机械 手         重庆邮电大学           部件组         翻山越岭         躯干可变形的平顺行走多足平台         北京交通大学           部件组         Cuto Hand         仿生机械手设计与控制方法研究         广西科技大学           部件组         上口肚和         仿生机械手设计与控制方法研究         哈尔滨工业大学           部件组         建向胜利以         刚柔稀合の人手指设计负真与驱动控制         杭州电子科技大学           部件组         机电区队         基于多特征规定健康的高精度视觉利率的         河海大学           部件组         机型区         形成可编辑的磁速至性爪         华中科技大学           部件组         无线暂刮以         多无人机智能无线充电系统         华中科技大学           部件组         不线暂刮以         多无人机智能无线充电系统         华中科技大学           部件组         Q团以         智能化约秒和取系统         两支工程大学           部件组         4期智行         常有伤生脊柱及SEA-MD产节的重物规定         西支工程大学	仿真组	我只会心疼giegie	作业型移动机械臂协同控制与综合感知	西安电子科技大学
お手元人机三维重建的河道巡检机器人系   西安利女大学   お手元人机三维重建的河道巡检机器人系   西安理工大学   依	仿真组	陆空配合	陆空机器人配合路径规划	西安工业大学
大向天空   疾	仿真组	悬架突击队		西安科技大学
加日队   一般的电子烟弾自动剔除机器人系统设计   第州大学   一方	仿真组	飞向天空		西安理工大学
	仿真组	ZG-ROBOT	钻杆自动加接机器人	西安理工大学
仿真组         中北先锋队         多瀬扰动下的多空中机器人跟踪搜救平台         中北大学           仿真组         重邮大左         基于行星街轮減速器的牵引式欠驱动机械         重庆邮电大学           部件组         翻山越岭         躯干可变形的平顺行走多足平台         北京交通大学           部件组         Cute Hand         仿生机械手设计与控制方法研究         广西科技大学           部件组         相ITDLR         面向交互任务的模块化对抗式可变刚度灵 哈尔滨工业大学 哈尔滨工业大学 哈什组         哈尔滨工业大学 哈尔滨工业大学 哈什组         市外电互队 列来耦合仿人手指设计仿真与驱动控制 杭州电子科技大学 法 河海大学 法 河海大学 法 河海大学 法 平价组 刚柔并济队 形状可编辑的磁驱柔性爪 华侨大学 部件组 机器人小分队 聚能人机共融——用于人机协作的串联式 大维力传感器 华中科技大学 华中科技大学 常件组 Rollust 足式机器人的液压驱动柔顺机械腿 华中科技大学 部件组 Q团队 智能化纺纱抓取系统 西女工程大学 部件组 辅朗智行 带有伤生脊柱及SEA-MRD关节的重物搬运 西女工程大学 西华组 辅朗智行 带有伤生脊柱及SEA-MRD关节的重物搬运 西女交通大学 西女交通大学 助力外骨格	仿真组	旭日队	缺陷电子烟弹自动剔除机器人系统设计	郑州大学
新中组   新山越岭   新于行星齿轮滅速器的牽引式欠驱动机械   重庆邮电大学   部件组   翻山越岭   躯干可变形的平顺行走多足平台   北京交通大学   部件组   Cute Hand   仿生机械手设计与控制方法研究   广西科技大学   部件组   旧TDLR   面向交互任务的模块化对抗式可变刚度灵   哈尔滨工业大学   哈尔滨工业大学   市价工程务的模块化对抗式可变刚度灵   哈尔滨工业大学   市价工程务的模块化对抗式可变刚度灵   哈尔滨工业大学   市价工程   市	仿真组	秦	多模式膝关节仿生外骨骼机器人	中北大学
仿真组         重邮大左         手         重庆邮电大学           部件组         翻山越岭         躯干可变形的平顺行走多足平台         北京交通大学           部件组         Cute Hand         仿生机械手设计与控制方法研究         广西科技大学           部件组         相可交互任务的模块化对抗式可变刚度灵巧机器人手指         哈尔滨工业大学           部件组         走向胜利队         刚柔耦合仿人手指设计仿真与驱动控制         杭州电子科技大学           部件组         机电区队         基于多特征视觉跟踪的高精度视觉伺服方法         河海大学           法         形状可编辑的磁驱柔性爪         华侨大学           部件组         机器人小分队         联能人机共融——用于人机协作的串联式 大维力传感器         华中科技大学           部件组         无线智创队         多无人机智能无线充电系统         华中科技大学           部件组         Rollust         是式机器人的液压驱动柔顺机械腿         华中科技大学           部件组         编朗智行         智能化纺纱抓取系统         西安工程大学           部件组         辅朗智行         带有仿生脊柱及SEA-MRD关节的重物搬运 西安交通大学         西安交通大学	仿真组	中北先锋队	多源扰动下的多空中机器人跟踪搜救平台	中北大学
部件组         Cute Hand         仿生机械手设计与控制方法研究         广西科技大学           部件组         HITDLR         面向交互任务的模块化对抗式可变刚度灵巧机器人手指         哈尔滨工业大学哈尔滨工业大学的机器人手指         哈尔滨工业大学哈尔滨工业大学的机器人手指         哈尔滨工业大学校规器人手指         杭州电子科技大学都用主义者的人手指设计仿真与驱动控制机构电子科技大学部件组和。         杭州电子科技大学都用主义者的人工程,不是不是不是不是不是不是不是不是不是不是不是不是不是不是不是不是不是不是不是	仿真组	重邮大左		重庆邮电大学
部件组         HITDLR         面向交互任务的模块化对抗式可变刚度灵巧机器人手指         哈尔滨工业大学           部件组         走向胜利队         刚柔耦合仿人手指设计仿真与驱动控制         杭州电子科技大学           部件组         机电E队         基于多特征视觉跟踪的高精度视觉伺服方法         河海大学           部件组         刚柔并济队         形状可编辑的磁驱柔性爪         华侨大学           部件组         机器人小分队         赋能人机共融——用于人机协作的串联式 六维力传感器         华中科技大学           部件组         无线智创队         多无人机智能无线充电系统         华中科技大学           部件组         ROHust         足式机器人的液压驱动柔顺机械腿         华中科技大学           部件组         输朗智行         带有仿生脊柱及SEA—MRD关节的重物搬运 西安交通大学           部件组         辅朗智行         西安交通大学	部件组	翻山越岭	躯干可变形的平顺行走多足平台	北京交通大学
部件组         HITDLR         巧机器人手指         哈尔滨工业大学           部件组         走向胜利队         刚柔耦合仿人手指设计仿真与驱动控制         杭州电子科技大学           部件组         机电E队         基于多特征视觉跟踪的高精度视觉伺服方法         河海大学           部件组         刚柔并济队         形状可编辑的磁驱柔性爪         华侨大学           部件组         机器人小分队         赋能人机共融——用于人机协作的申联式	部件组	Cute Hand	仿生机械手设计与控制方法研究	广西科技大学
部件组     机电E队     基于多特征视觉跟踪的高精度视觉伺服方法     河海大学       部件组     刚柔并济队     形状可编辑的磁驱柔性爪     华侨大学       部件组     机器人小分队     赋能人机共融——用于人机协作的串联式	部件组	HITDLR		哈尔滨工业大学
部件组     机电E队     法     河海大学       部件组     刚柔并济队     形状可编辑的磁驱柔性爪     华侨大学       部件组     机器人小分队     赋能人机共融——用于人机协作的串联式	部件组	走向胜利队	刚柔耦合仿人手指设计仿真与驱动控制	杭州电子科技大学
部件组     机器人小分队     赋能人机共融——用于人机协作的串联式 六维力传感器     华中科技大学       部件组     无线智创队     多无人机智能无线充电系统     华中科技大学       部件组     RoHust     足式机器人的液压驱动柔顺机械腿     华中科技大学       部件组     Q团队     智能化纺纱抓取系统     西安工程大学       部件组     辅朗智行     带有仿生脊柱及SEA-MRD关节的重物搬运 助力外骨骼     西安交通大学	部件组	机电E队		河海大学
部件组     机器人小分队     广维力传感器     华中科技大学       部件组     无线智创队     多无人机智能无线充电系统     华中科技大学       部件组     RoHust     足式机器人的液压驱动柔顺机械腿     华中科技大学       部件组     Q团队     智能化纺纱抓取系统     西安工程大学       部件组     辅朗智行     带有仿生脊柱及SEA-MRD关节的重物搬运     西安交通大学       助力外骨骼     西安交通大学	部件组	刚柔并济队	形状可编辑的磁驱柔性爪	华侨大学
部件组         RoHust         足式机器人的液压驱动柔顺机械腿         华中科技大学           部件组         Q团队         智能化纺纱抓取系统         西安工程大学           部件组         辅朗智行         带有仿生脊柱及SEA-MRD关节的重物搬运 助力外骨骼         西安交通大学	部件组	机器人小分队		华中科技大学
部件组     Q团队     智能化纺纱抓取系统     西安工程大学       部件组     辅朗智行     带有仿生脊柱及SEA-MRD关节的重物搬运 助力外骨骼     西安交通大学	部件组	无线智创队	多无人机智能无线充电系统	华中科技大学
部件组 辅朗智行 带有仿生脊柱及SEA-MRD关节的重物搬运 西安交通大学 助力外骨骼	部件组	RoHust	足式机器人的液压驱动柔顺机械腿	华中科技大学
部件组 辅朗智行 西安交通大学 助力外骨骼	部件组	Q团队	智能化纺纱抓取系统	西安工程大学
部件组 FLEXO团队 紧凑型柔性套索串联弹性驱动器 西安交通大学	部件组	辅朗智行		西安交通大学
<u> </u>	部件组	FLEXO团队	紧凑型柔性套索串联弹性驱动器	西安交通大学
部件组 XJTU_CyberFish 基于PVCG人工肌肉的仿生机器鱼 西安交通大学	部件组	XJTU_CyberFish	基于PVCG人工肌肉的仿生机器鱼	西安交通大学
部件组 智能巡检战队 悬挂式综采工作面巡检机器人系统 西安科技大学	立(化组	知 45 7// 45 18 7/	具块式绘采工作面测检扣界人系统	<b>亚克利杜士</b> 类

	, 一		
部件组	机械智媒	基于手绘笔迹的水墨画风格机械臂绘图系 统	西北农林科技大学
部件组	X-Power	适应于深水抓取作业的特种柔性臂研发	西南科技大学
部件组	研途漫漫	丝驱动超冗余度机器人设计与研究	长沙理工大学
部件组	大盘机队	冗余混联液压重载机械臂设计、控制与节 能研究	浙江大学
部件组	小爬爬冲	基于磁场辅助光固化制造工艺的磁控爬行 软体机器人设计	浙江大学
部件组	从浙理启航	具有交互功能的类人触觉仿生机械手套	浙江理工大学
部件组	奇迹再现	基于Leap Motion和3D打印的仿生机械臂	中国计量大学
集成组	智慧小脑袋	配送能手-语音交互控制导航智能机器人	安徽理工大学
集成组	奔跑队	可变形轮腿式变胞机器人	北京交通大学
集成组	脑机X	数字飞行员	北京科技大学
集成组	两栖智能机器人领航者	实时仿真两栖机器人	北京理工大学
集成组	SEU_ISE_325	面向智慧档案库房的档案存取机器人	东南大学
集成组	SEUROBOT	配电站房巡检移动机器人	东南大学
集成组	NuBot	NuBot搜救侦察机器人	国防科技大学
集成组	龙江江北队	基于深度学习的智能眼动轮椅	哈尔滨理工大学
集成组	2108机器人小队	纤维增强仿生柔性关节驱动机器人动态驱 动特性研究	杭州电子科技大学
集成组	杭天凌云队	基于无线传感网络的无人巡检搜救消毒机 器人	杭州电子科技大学
集成组	众艺馨	面向单根棒材全流程可追溯的成捆棒材端 面贴标机器人系统	河北科技大学
集成组	鹰击长空队	接触式无损测厚空中机器人	湖南大学
集成组	OEI-飞流智能	空地一体全自动环境多场景巡检机器人	华中科技大学
集成组	Rob0cean	用于复杂海况下海洋运输平台位姿实时补 偿的并联机器人	华中科技大学
集成组	Robowalker	降低人体负重行走代谢消耗穿戴式机器人	华中科技大学
集成组	光谷蓝光	蓝光半导体与光纤激光复合焊接机器人系 统集成	华中科技大学
集成组	海洋智能装备创新团队	面向海洋观测和动态对接的水下拖曳式机 器人	华中科技大学
集成组	抗极端环境软体机器人队	多功能的全柔性碳基软体机器人及其在复 杂环境中的应用	华中科技大学
集成组	AIRobot	基于力控浮动刷头的清洗机器人系统与清 洗质量评价	华中科技大学
集成组	C403型复材号机器人队	复合材料纤维铺放与熔融沉积整体化成形 工业机器人	华中科技大学
集成组	DMET-Climber	大型复杂构件爬壁加工机器人	华中科技大学
集成组	梦三队	灵巧型水下安全检测机器人研制与应用	江苏科技大学
集成组	Origami	刚柔耦合可变形特种机器人	辽宁工程技术大学
集成组	智能机鞋	面向鞋类产品的智能打包系统	南京航空航天大学
集成组	东风一号	智能无人机换电机场	宁波大学
集成组	Policy Gradient	溺水识别报警救援助手	厦门大学
集成组	379小分队	智能档案管理机器人	厦门大学
集成组	夕阳红观赛团	水上智能化无人清污机器人	厦门大学

	1		
集成组	智能攀登团队	电力铁塔攀爬机器人	山东科技大学
集成组	pwd-417	实验室样品清洗机器人	陕西科技大学
集成组	果蔬智能搬运工	iPick-智能果蔬采收领航者	陕西科技大学
集成组	一尘不染	智能道路清洁机器人	陕西科技大学
集成组	一骑・绝尘	融合激光雷达和机器视觉的畜牧清洗自动 驾驶车	陕西科技大学
集成组	横空出世	"狼蛛式"载重全地形机器人	沈阳大学
集成组	捕猎者	多功能医用机器人	沈阳航空航天大学
集成组	Transfer Robot——无人仓储物流的先行者	Transfer Robot——无人仓储物流的先行 者	苏州大学
集成组	<b></b>	基于2D和3D视觉的机械臂抓取系统	太原科技大学
集成组	黑金VIP	履带式液压支架机器人数字孪生监控系统	太原理工大学
集成组	队长说的都队	模块化水陆两栖移动平台	武汉大学
集成组	凌晨三点饮茶	一种用于固体发动机燃烧室的打磨机器人	武汉大学
 集成组	粉刷小队	"粉刷匠"建筑墙面喷涂机器人	武汉科技大学
集成组			武汉理工大学
集成组	致速	基于机器人的电动汽车无人充电桩设计	武汉理工大学
集成组	RLD-Continuum Robot	面向航天航空装备原位检测连续体机器人 技术研究	西安电子科技大学
集成组	Aero_Stars	"天地云联"TransBot——智能交警机器 人系统研发	西安电子科技大学
集成组	探索先驱队	星表探测机器人	西安电子科技大学
集成组	影舞随踪	影舞随踪-智能皮影机器人系统	西安电子科技大学
集成组	XJTU-WavBious	水陆两栖柔性鳍波动式机器人(WavBious)	西安交通大学
集成组	YG-FSS	具有姿态控制和触觉力再现的遥操作气动 柔性仿生手	西安交通大学
集成组	起跃动力	轻量化髋关节外骨骼	西安交通大学
集成组	手套中太空套	用于航天员舱外活动手部助力外骨骼	西安交通大学
 集成组	海鹰	★ 多推进水陆两栖协同侦察机器人	西安精密机械研究所
集成组	西科创跃	集成组+基于视觉的自主飞行避障识别与导 航系统	西安科技大学
集成组	百尺摘星队	基于双目视觉与并联机械臂的猕猴桃无损 采摘机器人	西北农林科技大学
集成组	果园先锋队	传统老果园履带式喷药机器人	西北农林科技大学
集成组	砥砺潮头	电梯导轨自动化安装机器人	燕山大学
集成组	踏歌奋进	"燕援"一全地形多臂协作新型救援机器 人	燕山大学
集成组	你错我队	基于深度学习的防疫检测小车	长春工业大学
集成组	游刃队	面向脊髓脊柱微创手术的模块化驱动蛇形 臂	浙江大学
集成组	锐龙30900Ti	"海百合"音乐机器人	中国地质大学(武汉)
集成组	飞豹团队	船舶喷砂除锈爬壁机器人	中国石油大学(华东)
集成组	诸葛铁蛋	轻量的、实时的物体级单目感知系统面向 机器人地图长期自治	中南大学
集成组	武德队	足球服务机器人	重庆大学
医疗健康专项组	Aimi-Robot	智能消杀机器人	长沙理工大学

## 中国研究生创新实践系列大赛管理平台

医疗健康专项组	未来战士	FIORA-柔性腹腔镜手术机器人	复旦大学
医疗健康专项组	==-	智能补药机器人	华中科技大学
医疗健康专项组	MagSoftRobo	用于辅助排尿的磁性软体机器膀胱	华中科技大学
医疗健康专项组	南工智能康复设备团队	基于气动肌肉驱动的柔性上肢康复机械臂	南京工业大学
医疗健康专项组	至博创新团队	智能医药配送机器人	陕西科技大学
医疗健康专项组	雪糕队	膝关节运动模拟与韧带侧向刚度测量系统	上海大学
医疗健康专项组	特征向量	智能动力型髋离断假肢	上海理工大学
医疗健康专项组	蓝色蒲公英	"防疫卫兵"防疫消杀自主导航移动机器 人	沈阳大学
医疗健康专项组	107ers	基于意图推理的智能家庭护理机器人	沈阳工业大学
医疗健康专项组	神外鲁班队	高精度微创血管介入手术机器人系统	首都医科大学
医疗健康专项组	思源康复队	脑肌电主被动协同控制气动软体康复手优 化设计	西安交通大学
医疗健康专项组	绝云图南	泌尿外科微创手术机械臂	西安交通大学
医疗健康专项组	Robot1316	基于深度强化学习的主动式血管介入手术 训练系统	西南石油大学
医疗健康专项组	燕领微创	基于肝癌治疗的微创介入手术机器人	燕山大学

# 优秀组织奖获奖名单

#### 学校

华中科技大学
西安科技大学
西安交通大学
燕山大学
哈尔滨工业大学
陕西科技大学
西安理工大学
浙江大学
西安电子科技大学
北京交通大学
厦门大学
武汉理工大学
杭州电子科技大学
武汉科技大学
哈尔滨工程大学
武汉大学
中北大学
太原理工大学
浙江理工大学
西安工业大学
江苏科技大学
郑州大学
南京航空航天大学
西北农林科技大学
沈阳大学
沈阳工业大学
河南科技大学

## 中国研究生创新实践系列大赛管理平台

西南石油大学
西北工业大学
北京航空航天大学
湖南大学
沈阳航空航天大学
太原科技大学
长春工业大学
西安工程大学

版权所有:中国学位与研究生教育学会 京ICP备19019038号-2 (https://beian.miit.gov.cn)