

矿山智能装备与技术安徽省重点实验室文件

科基[2019]2 号

关于下达 2019 年度重点实验室开放基金 项目计划的通知

各依托单位:

根据《矿山智能装备与技术安徽省重点实验室开放基金管理(暂行)办法》和《矿山智能装备与技术安徽省重点实验室 2019 年度开放基金申请指南》的规定,现将 2019 年度矿山智能装备与技术安徽省重点实验室开放基金项目计划下达给你们。本次立项项目 7 项,其中重点项目 4 项,一般项目 3 项。

请各依托单位接此通知后,及时组织项目负责人严格按照项目申报书内容,于 2019 年 07 月 01 日前完成项目计划任务书的填写(下载网址:<http://jxx.aust.edu.cn/info/1022/3671.htm>),明确项目合同任务书和指标,由依托申请单位审核并签字盖章后按要求格式打印提交,一式 2 份,于 07 月 05 日前快递至矿山智能装备与技术安徽省重点实验室。

项目申请依托单位负责项目经费的监管使用,将获得的支持资金应用于研究开发,资金专账合算,专款专用,督促项目负责人按时申请中期检查和验收,提交相关科技报告,进行科技成果登记。

特此通知。

矿山智能装备与技术安徽省重点实验室

2019 年 06 月 21 日



附件: 2019 年度重点实验室开放基金项目立项表

附件：2019 年度重点实验室开放基金项目立项表

序号	项目编号	项目名称	承担单位	主持人	项目性质	项目类型	批准经费 (万元)	完成时间
1	201901001	基于示教学习的混合柔顺控制方法在矿山救援机器人中的应用	深圳大学	潘洪涛	应用基础研究	重点	5	2022 年 06 月
2	201901002	新颖的同步提取变换 (SET) 构造方法及在矿山提升设备故障诊断中应用研究	南昌航空大学	李志农	应用基础研究	重点	6	2022 年 06 月
3	201901003	重型刮板输送机动力波动行为及其控制方法研究	中国矿业大学	谢方伟	应用基础研究	重点	5	2022 年 06 月
4	201901004	矿用智能液压吊装机设计及关键技术研究	安徽工程大学	徐曼曼	应用基础研究	重点	5	2022 年 06 月
5	201902005	傅里叶自适应模态分解及其在采煤机关键部件故障诊断中的应用研究	安徽工业大学	郑近德	应用基础研究	一般	2.5	2021 年 06 月
6	201902006	矿井搜救机器人分布式多电机分时驱动系统设计方法研究	江苏建筑职业技术学院	李雨潭	应用基础研究	一般	2	2021 年 06 月
7	201902007	面向矿井搜救作业的飞行机器人鲁棒控制研究	江苏理工学院	丁 力	应用基础研究	一般	2.5	2021 年 06 月