

海洋工程与技术专业 2018 年 SRTP 项目结题评审会

5 月 30 日，海洋学院海洋工程与技术专业组织了 2018 年国家、省、学校、学院四级大学生创新创业训练项目的结题评审会。评审会从下午 13:30 准时开始，由黄豪彩、陈正、王杭州三位老师组成的评审小组，听取了各项目组的汇报。

本次答辩汇报包括项目研究背景、创新点及研究成果等内容，以研究结论为主。评审老师一边听取汇报，一边仔细查看项目组提交的相关材料，根据每个项目的具体情况，提出了针对性的问题并给出了专业性的指导意见。

通过本次项目结题答辩，最终共计 20 项 SRTP 项目全部顺利结题。部分项目组的项目研究成果，得到评审老师的肯定。



项目情况表:

序号	项目类别	题目
1	院级 SRTP	仿抹香鲸的深水浮力引擎设计
2	院级 SRTP	基于 PIV 的软体机器人水动力学研究
3	院级 SRTP	原位海洋能源装备——底泥微生物燃料电池的开发
4	省创	水下直升机
5	省创	舟山校区景观信息管理系统
6	校级 SRTP	快速响应浮力引擎设计
7	校级 SRTP	蟹形水下机器人
8	校级 SRTP	仿生蝠鲼水下无人机
9	校级 SRTP	空地一体化多智能体集群与编队运动控制研究
10	校级 SRTP	基于深度学习的运动目标自动检测系统
11	校级 SRTP	海洋深度传感器的数据采集、处理与集成
12	校级 SRTP	面向海洋环境的廉价自驱动型溶解氧传感器开发
13	院级 SRTP	移动机械臂车-臂一体化的自主运动规划
14	院级 SRTP	从水下到空中的微型跨界航行器运动建模，设计与实验
15	院级 SRTP	浮游植物自动成像系统图像提取技术研究
16	院级 SRTP	移动机械臂远程遥操作控制设计
17	院级 SRTP	“sea mouse”原位海底深部地层实测机器人
18	院级 SRTP	海上漂浮式风能波浪能混合发电系统
19	院级 SRTP	基于纳米能源的海洋仪器能量自供给技术研究
20	院级 SRTP	企鹅游动与出水的运动建模分析及其仿生机器人设计