

海工专业 2021 年四级科研训练及科研实践立项答辩圆满成功

海洋工程与技术专业 2021 年四级科研训练及科研实践立项答辩于 4 月 15 日下午进行，其中面向 2019 级的四级科研训练，答辩采用远程视频会议的形式。

本次答辩有 19 组同学参加，其中科研实践 3 组，科研训练 16 组，每组 5 分钟陈述时间，由项目负责人通过 PPT 向评委老师介绍自己的项目背景和所要达到目标等内容。同学们展示项目的背景、目的及意义、研究方案、研究条件及创新之处等内容，着重阐述项目课题的创新之处。评委老师也切实提出有深度有价值的问题，项目负责人和成员根据自己的理解灵活作答，并认真思考提出的建议。

本次答辩既是对科研立项同学们准备情况的检验，也是对同学们科研项目方向的指正，指出不足，提出建议，对同学们以后的科研立项具有建设性的意义。



序号	项目类型	题目名称	项目负责人学号	项目负责人姓名	项目负责人专业	项目参与人学号、姓名	结果
1	科研训练	辅助智能驾驶的高分辨率毫米波雷达最大感知速度提升算法研究	3190101962	刘一苇	海洋工程与技术	黄靖坤 /3190101958, 甘果/3190101960	国创
2	科研训练	基于喷水推进的仿蝠鲼软体机器人设计	3190101421	赵翀辰	海洋工程与技术	吕纪帆 /3190100206, 胡忠华 /3190100123	省创
3	科研训练	水下球形机器人	3190102088	刘睿捷	海洋工程与技术	徐敬泽华 /3190100119, 黄朴文 /3190101455	省创
4	科研训练	基于喷水推进的仿乌贼软体机器人设计	3190102093	黄浩智	海洋工程与技术	无	校级
5	科研训练	基于CoppeliaSim/Simulink联合仿真的多智能体遥操作编队控制研究	3190102092	常子诺	海洋工程与技术	沈思彤 /3190100151, 刘淑瑾 /3190100049	校级
6	科研训练	水下航行器仿生减阻与操纵特性研究	3190100146	吴念念	海洋工程与技术	吴方堃 /3190100153, 陈思婕 /3190101968	校级
7	科研训练	水下摄影自平衡平台开发	3190101422	王博韬	海洋工程与技术	黄邦师 /3190102095, 陈梓豪 /3190102090	校级
8	科研训练	水下航行器发电装置设计与性能试验	3190100156	刘畅	海洋工程与技术	陈俊荣 /3190101124, 董宏基 /3190100270	校级
9	科研训练	水下双目视觉三维重建	3190100121	张启迪	海洋工程与技术	靳冀闽 /3190101121, 张曲讯 /3190102094	校级
10	科研训练	基于毫米波雷达点云数据的多目标追踪问题研究	3190100145	郭若海	海洋工程与技术	无	院级

11	科研训练	水陆两栖仿生机器人	3190101420	郑宇捷	海洋工程与技术	廖吉海 /3190101123, 陈泓宇 /3190100205	院级
12	科研训练	基于虚拟现实的水下机械臂遥操作控制研究	3190100211	朱纪霖	海洋工程与技术	姜宇宁 /3190100279, 王维桢 /3190100147	院级
13	科研训练	基于图像的浊度测量	3190102025	林紫仪	海洋工程与技术	浦诗琦 /3190101482, 陈阳/3190101464	院级
14	科研训练	面向水下目标跟踪的无人艇系统设计	3190100037	廖千程	海洋工程与技术	陆鹏飞 /3190101483, 周子翔 /3190100219	院级
15	科研训练	基于 MOOS 的 AUV 控制体系软件设计	3190102084	麦子轩	海洋工程与技术	韩懿洁 /3190101125, 刘玥/3190102086	院级
16	科研训练	海空两栖机器人	3190100277	王培龙	海洋工程与技术	李正雄 /3190102464, 王栩吉 /3190100051	不予立项
17	科研实践	浙江大学基于视觉伺服的多关节液压机械臂控制研究	3170100271	沈翀	海洋工程与技术	夏杨修 /3180100379, 雷雨/3170100226	立项
18	科研实践	浙江大学基于毫米波雷达的海雾探测与穿透探测智能系统	3180100053	赵文燕	海洋工程与技术	徐婧雯 /3180106269, 韩朋秀 /3180100772	立项
19	科研实践	浙江大学超机动水下直升机的控制系统设计	3180100547	陈泽宇	海洋工程与技术	陈伟康 /3180100605, 姜凯恒 /3180100776	立项