

关于 2020 年科研训练立项答辩通知

各位同学、各位老师：

根据学校安排并结合大家的申报情况，海洋学院将于 2020 年 3 月 27 日下午组织 2020 年科研训练立项答辩，并根据答辩情况评选出以下项目：

	国创	省创	校 S RTP	合计
第一组	2	3	6	11
第二组	3	3	9	15

具体内容如下：

一、 答辩分组

共 35 组项目，具体答辩安排详见附件一。

二、 答辩形式

（1）钉钉视频会议答辩；

（2）将于 2020 年 3 月 25 日下午进行答辩测试，请提前准备好 PPT 进行播放，并共享窗口。

三、 注意事项

（1）项目所有参与人保持钉钉在线，每个项目组准备 5 分钟 PPT，由项目负责人汇报，参与人员补充；

（2）评委老师提问 3-5 分；

（3）3 月 27 日答辩当天，请提前 20 分钟保持钉钉在线；在别人发言时，请把自己的麦克设置为静音，以防止回声和杂音；

（4）评审专家会应从科学性、合理性、可行性和实效性等方面给予评分，根据评分结果最终确定立项项目和项目类型，原则上答辩成绩排名后 5% 的项目不予以立项。

(5) 项目正式立项后，名称、内容、实施时间、组成成员及指导教师原则上不得变更。

四、 答辩材料：

项目负责人将项目简介或项目申报书、答辩 PPT 于 3 月 26 日前发给各秘书（第一组：张岩 0917936@zju.edu.cn，第二组：王肖肖 0917909@zju.edu.cn），供评审老师参阅。

2020 年 3 月 20 日

附件 1:

2020 年科研训练立项答辩安排

第一组 时间：2020 年 3 月 27 日下午 14: 00 钉钉视频答辩（群号：30632119）				
序号	项目名称	负责人	项目组成员	参考时间
1	新型柔性水囊防波堤结构研发	叶梓 3180102142	王惠信 3180100616, 江天任 3180100655	2:00-2:10
2	近岸刚性植被群对于海啸波减缓作用的研究	刘煜 3180100694	张抒扬 3180100037, 沈捷扬 3180100227	2:10-2:20
3	泥沙运动对分汊河口分流比的影响	武玉玲 3180100058	谢霏 3180100692, 马 洪宽 3180100273	2:20-2:30
4	植被群对弯道水流影响的实验研究	苏之彤 3180100774	魏昭恒 3180100775, 卢机灵 3180100098	2:30-2:40
5	海洋密度层化水体中颗粒运动数值模拟研究	石匡武 3180100510	胡广迪 3180100671, 王宇轩 3180100670	2:40-2:50
6	河口平面形态对径潮流相互作用的影响	徐子涵 3180100562	陈默涵 3180101747, 梁智超 3180100127	2:50-3:00
7	创新型桩筒导管架海上风电基础	陶梓健 3180100652	孙施泉 3180100292, 邱严杰 3180100380	3:00-3:10
8	海上风电场数据信息及智能运维系统	陈仟越 3180101736	林腾鑫 3180100672, 张宇 3180100084	3:10-3:20
9	一种新型桩式透空码头结构研发	叶杨莎 3180100601	施悦宁 3180100415, 罗润鑫 3180106264	3:20-3:30
10	浙江大学（含原杭州大学）海岸与近海工程研究调研	安叶 3180100122	周健 3180100344	3:30-3:40
11	混合订单情境下的海鲜电商物流网络优化研究	全海欣 3170100192	施天琦 3180100521, 陶琦璟 3180100393	3:40-3:50
12	舟山群岛近海水沙动力的数值模拟研究	张静 3180100778	陈俊龙 3180100691, 何嘉天 3180100253	3:50-4:00
13	海上风力发电桩基础稳定性分析	张家豪 3180100765	姚雨泉 3180100724	4:00-4:10
14	海上风电场局部气象精准测量及精准预报	黄振 3180100677	张宇轩 3180106276, 石宇清 3180102141	4:10-4:20
15	无人艇设计建模及虚拟测试平台	徐翀霄 3180100255	张智渊 3180104865	4:20-4:30

第二组 时间：2020 年 3 月 27 日下午 13:30 钉钉视频答辩（群号：30601052）				
序号	项目名称	项目负责人	项目组成员	参考时间
1	高精度超宽带测距实验系统搭建	刘震奇 3180102140	刘昕烁 3180100746, 黄朴文 3190101455	1:30-1:40
2	水下大场景图像拼接	台汉辰 3180101751	梁海极 3180102147	1:40-1:50
3	室内移动平台智能化设计	庄元 3180100356	郭铁城 3180106268, 李烽栋 3180100685	1:50-2:00
4	基于 Labview 的漂浮式风力机数据采集与控制系统研究	俞佳睿 3180106271	李文蔚 3180106382, 郭雨昊 3180100120	2:00-2:10
5	小功率深海液压源	邹欣陶 3180100588	刘宏森 3180106270, 朱凯威 3180102148	2:10-2:20
6	沉积物取样低干扰贯入结构的设计与实验	卢睿哲 3180100205	卞睿康 3180100270, 胡宇辰 3180100229	2:20-2:30
7	水下液压机械臂多关节运动控制	夏杨修 3180100379	郑纪星 3180100571, 周琦骁 3180100572	2:30-2:40
8	面向机器鱼深沉控制的仿生鱼鳔研制	汪正飞 3180100569	夏颖 3180100383	2:40-2:50
9	电磁铁驱动的新型软体机器鱼研制	韩朋秀 3180100772	赵文燕 3180100053, 徐婧雯 3180106269	2:50-3:00
10	多无人系统群体智能控制	杨霄 3180102146	金煜昕 3180100621	3:00-3:10
11	通信受限条件下的分布式优化算法研究	周泽锟 3180100264	范诚睿 3180100743, 宋孟夏 3180100730	3:10-3:20
12	绳驱机械臂的视觉伺服补偿控制	唐己为 3180106262	无	3:20-3:30
13	仿生螃蟹机器人	殷泽邦 3180100304	曹先昊 3180105512, 樊远博 3180106314	3:30-3:40
14	海底原位沉积物导热值测定研究	史浩克 3180100128	马兆阳 3180100745, 沙子童 3180100068	3:40-3:50
15	钢结构桥梁检测机器人的加强筋翻越机构设计与控制	刘子晨 3180100132	李文文 3180102211, 屈子语 3180100712	3:50-4:00
16	基于 2d 激光雷达的室内三维扫描装置设计	王奕辰 3180100276	郭闯 3180100725, 黄孔阳 3180100596	4:00-4:10
17	管道内检测爬壁机器人的空间运动特性研究与实现	卢家勋 3180100047	郑振耀 3180106273, 袁明珠 3180100665	4:10-4:20
18	水陆两栖仿生机器人	叶宇豪 3180100381	武鹏荧 3180100770, 李家和 3180101749	4:20-4:30

19	高机动性水下直升机	陈泽宇 3180100547	陈伟康 3180100605, 姜凯恒 3180100776	4:30-4:40
20	一种鱼类生物量智能统计装置和方法	梁永康 3180102149	李岳松 3180100051	4:40-4:50