

海洋学院 2020 年四级大学生创新创业训练计划项目及科研实践项目

结题公示（海工组）

经专家评审，现将四级创新创业训练计划项目及科研实践项目结题通过公示如下：

序号	项目类型	项目名称	项目负责人姓名	项目组成员姓名
1	院级	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	国创	水下大场景图像拼接	台汉辰 3180101751	梁海极/3180102147
3	省创	室内移动平台智能化设计	庄元 3180100356	郭铁城/3180106268, 李烽栋/3180100685
4	校级	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
5	院级	小功率深海液压源	邹欣陶 3180100588	刘宏森/3180106270, 朱凯威/3180102148
6	校级	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
7	院级	面向机器鱼深沉控制的仿生鱼鳔研制	汪正飞 3180100569	夏颖/3180100383
8	校级	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
9	省创	多无人系统群体智能控制	杨霄 3180102146	金煜昕/3180100621
10	校级	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
11	国创	绳驱机械臂的视觉伺服补偿控制	唐己为 3180106262	无
12	院级	仿生螃蟹机器人	殷泽邦 3180100304	曹先昊/3180105512, 樊远博/3180106314
13	校级	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
14	校级	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
15	省创	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

16	国创	高机动性水下直升机	陈泽宇 3180100547	陈伟康/3180100605, 姜凯恒/3180100776
17	校级	一种鱼类生物量智能统计装置和方法	梁永康 3180102149	李岳松/3180100051
18	科研实践	水下仿鳗鱼形软体机器人的建模与优化 控制研究	陈一泓 3170100110	无
19	科研实践	基于分布式光纤布拉格光栅的三维形变 传感器设计	李柏欣 3170100193	黄力 3170100190, 沈心田 3170100759
20	科研实践	多无人系统的轨迹规划与协同编队控制	陈宣霖 3160100578	雷雨 3170100226, 缪银琦 3170100764