

机械工程学院 2024 年国省级 SRTP 及青培项目立项现场答辩

第 1 组 地点：纪忠楼-Y301

答辩时间：2024 年 4 月 17 日 12:30 开始

序号	项目编号	项目名称	项目负责人姓名	指导老师
1	202402018	多挡化电驱动系统综合协调控制	刘谨元	祝小元
2	202402048	基于深度学习的时变交通环境车道线检测与融合修正算法研究	尤子涵	王金湘
3	202402050	基于拓扑认知的智能车辆导航技术研究	王凯加	张小国
4	202402066	平面型冗余驱动并联机器人的多目标优化设计	卜盈月	温海营
5	202402001	磁性介入导管多自由度操控系统的设计	李峥云	王乾乾
6	202402039	单细胞介电谱表征方法研究	王亚军	韩煜
7	202402007	基于激光-化学复合加工的碳化硅陶瓷材料表面功能化工艺研究	宋昕蓉	王青华
8	202402044	高强铝合金搅拌摩擦焊背部弱连接缺陷消除研究	李晓博	刘小超
9	202402004	焊机无线控制系统研发	高子皓	吴金明
10	202402009	基于液态金属的软体机器人传感系统研究	杨浩然	项楠
11	202402047	基于肌电信号的高灵敏度柔性可穿戴传感器研究	蒋永康	朱建雄
12	202402060	面向农业植保的姿态自适应的多旋翼飞行器的适用性及搭载能力研究	付昶森	李晓
13	202402046	基于 ROS 编程的机器人规划决策	陈宗瑞	王青华
14	202402013	无人机无人车空地编队运动控制	金秀云	祝小元
15	202402065	纳米通道内单分子构象辨识机理研究	余佳釜	司伟
16	202402049	狭窄空间探测用自主无人机一体化设计	李欣泽	陈建松
17	202402005	基于单目视觉的机械臂精密装配算法研究	田子翔	罗晨
18	202402035	舵轮机器人坡面的稳态急停性能及结构优化研究	苏仲谦	李永哲
19	202402029	基于整车与轮胎模型的地面附着力识别	别宇航	庄伟超
20	202402020	非稳定风下考虑操作稳定性的空气动力学研究	何宗琦	魏文鹏

2024 年 4 月 16 日

机械工程学院 2024 年国省级 SRTP 及青培项目立项现场答辩

第 2 组 地点：纪忠楼-Y302

答辩时间：2024 年 4 月 17 日 12:30 开始

序号	项目编号	项目名称	项目负责人姓名	指导老师
1	202402072	新型跳跃仿生机器人	邓哲元	窦建平
2	202402052	基于眼动交互的智能门锁系统	王铭宇	牛亚峰
3	202402070	无内胆液氢贮罐结构件优化设计	王雅芝	严岩
4	202402034	微流控纸芯片设计与制造	吴宇航	章寅
5	202402026	基于触觉反馈的机器人智能装配研究	张高宇	秦龙辉
6	202402022	刚度可变机械夹爪的研究	罗皓耀	秦龙辉
7	202402030	两轮自平衡机器人的研发与优化	安波睿	胡涛
8	202402002	仿生蝠鲞的结构与控制研究	叶昌杭	石云德
9	202402006	单目视觉引导的高鲁棒性机械臂避障方法研究	陈子玥	罗晨
10	202402012	数控机床刀库数字孪生的模型研发	周楚凡	仇晓黎
11	202402041	多目标传感器的感知融合及行驶环境的建模	李玮熙	王金湘
12	202402008	基于麦克纳姆轮底盘的模块化智能机器人在高风险环境中的应用研究	刘政林	胡涛
13	202402014	面向电动方程式赛车的整车电气系统功能分区设计与集成控制策略研究	张弛	殷国栋
14	202402053	基于张拉整体结构的可重构轮式机器人	来鑫雨	李冰珏
15	202402093	碳纤维泡沫铝三明治结构赛车防侵入平板	段鹏博	魏文鹏
16	202402032	基于差速机构的移动 4R3P 七自由度机器人	郁泽智	李晓
17	202402082	惯性分选芯片通道结构的创新设计	刘彦廷	项楠
18	202402058	面向仿人机器人具身智能的触觉传感系统设计与实现	李博奕	岳士超
19	202405025	基于 SVR 的大学生方程式空气动力学套件参数化设计	翁定楷	殷国栋

2024 年 4 月 16 日