

梁威翔

男 / 籍贯-广东江门 / 博士研究生



教育背景

- | | |
|-----------------|----------------------------|
| 2016/09-2020/06 | 在汕头大学工学院电子信息工程系电子信息工程专业学习 |
| 2020/08-2022/08 | 在澳门大学协同创新研究院数据科学人工智能应用专业学习 |
| 2022/08-目前 | 在澳门大学科技学院机电专业学习 |

论文工作

- [1] Wang J, **Liang W**, Yang J, et al. An adaptive image enhancement approach for safety monitoring robot under insufficient illumination condition[J]. Computers in Industry, 2023, 147: 103862.
- [2] Wang J, **Liang W**, Wang X, et al. An Image Denoising and Enhancement Approach for Dynamic Low-light Environment[C]//2022 IEEE Asia-Pacific Conference on Image Processing, Electronics and Computers (IPEC). IEEE, 2022: 6-11.
- [3] G. Zhu, Z. Fan, W. Chen, Y. You, S. Huang, **W. Liang**, R. Fu, J. Xin, J. Chen, F. Deng, Y. Hou, "Design and Implementation of a Manipulator System for Roadway Crack Sealing," 2019 IEEE 9th Annual International Conference on CYBER Technology in Automation, Control, and Intelligent Systems (CYBER), 2019.

专利

- 【1】机械臂控制模型的训练方法、装置及机械臂控制系统. CN116408803A
- 【2】图像增强方法,巡检机器人,远程终端及巡检运维系统. CN114581342A
- 【3】一种路桥裂缝检测与修 复一体化机器人. CN110161047A.
- 【4】一种在线带压堵漏的机器人,系统及方法. CN110605719A
- 【5】一种基于双末端的管道漏点定位与修补的设备与方法. CN110701423A.
- 【6】一种基于人工标定管道位置及其漏点的重建方法. CN110706333A
- 【7】一种用于在线带压堵漏的复合型机器人. CN210678717U.
- 【8】一种轮式爬行式自由切换六足机器人. CN209454890U.
- 【9】一种用于裂缝修复的机械臂末端执行器. CN210376163U.
- 【10】软件著作：带压堵漏机器人可视化控制软件（著作权人：汕头大学，登记号：2019SR1176920）

获奖

- 【1】第十七届“挑战杯”全国大学生课外学术科技作品竞赛一等奖（作品：管廊隧道智能巡检运维机器人系统）
- 【2】2019 中国服务机器人大赛家庭服务机器人 Follow 项目二等奖
- 【3】2019 中国服务机器人大赛家庭服务机器人 WholsWho 项目二等奖
- 【4】第十五届“挑战杯”广东大学生课外学术科技作品竞赛二等奖（作品：轮足翼可分离式多异构机器人）
- 【5】2018 年广东省大学生电子设计大赛三等奖（作品：植物识别眼镜）
- 【6】汕头大学 2018-2019 学年学术科技突出贡献奖
- 【7】汕头大学第十四届“挑战杯”大学生课外学术科技作品竞赛二等奖（作品：轮足翼可分离式多异构机器人）