8.**答辩委员会决议**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 对学位论文的评语及是否建议授予硕士学位：  硕士研究生郝天阔针对车辆编队问题进行了研究，提交了题为《基于安全强化学习的自主车辆编队控制》的学位论文。论文选题具有较好的理论意义及应用价值。论文主要工作如下：  1.针对自动驾驶车辆编队的优化控制问题，给出了一种基于变权重的深度强化学习算法，并设计了其集中式车辆编队跟驰控制器，仿真验证了算法的有效性以及车队的有效跟驰控制。  2.针对自动驾驶车辆编队中环境存在安全风险的问题，提出了一种结合风险评估机制的深度强化学习算法，以提高车辆编队的安全性，仿真验证了算法的有效性。  3.针对深度强化学习的自主车辆编队的安全性和系统稳定性问题，提出了一种基于李雅普诺夫函数的自主车辆编队控制方法，通过仿真验证了该方法提高了算法的收敛速度以及稳定性。  论文内容充实，结构合理，条理清晰，撰写规范，达到了工学硕士学位论文水平。答辩过程中作者回答问题正确，表明作者具有较扎实的理论基础和专业知识，具备较强的从事科学研究工作的能力。答辩委员一致同意通过郝天阔硕士学位论文答辩，并建议授予其工学硕士学位。 | | | |
| 委员情况： | 答辩委员会委员人数： | 5 人 | 出席委员人数： 5 人 |
| 表决情况： | 建议授予硕士学位人数： | 5 人 | |
| 建议不授予硕士学位人数： | 人 | |
| 弃权人数： | 人 | |
|  |  |  | |
| 表决结果： | □ 通过答辩，建议授予硕士学位； | | |
| □ 未通过答辩，建议不授予硕士学位，允许重新申请答辩； | | |
| □ 未通过答辩，建议不授予硕士学位，不允许重新申请答辩。 | | |
|  | 答辩委员会主席签字：  年 月 日 | | |

8.**答辩委员会决议**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 对学位论文的评语及是否建议授予硕士学位：  硕士研究生郭亚圣针对空间机械臂地面全物理难以实现的问题进行了研究，提交了题为《空间机械臂半物理仿真平台的设计与实现》的学位论文。论文选题具有较好的理论意义及应用价值。论文主要工作如下：  1.以空间机械臂为背景，设计了一种考虑力、力矩控制的半物理仿真平台，完成了测控电路设计，给出了测控系统软件实现方法，并完成了不同重力环境及加载条件下的关节电机驱动力实验。  2. 针对电动变载荷加载系统的强耦合、非线性以及多余力干扰等问题，设计了力和力矩分数阶线性自抗扰控制器，并采用改进粒子群算法进行控制器参数优化，仿真和实验验证了控制器的有效性。  论文内容充实，结构合理，条理清晰，撰写规范，达到了工学硕士学位论文水平。答辩过程中作者回答问题正确，表明作者具有较扎实的理论基础和专业知识，具备较强的从事科学研究工作的能力。答辩委员一致同意通过郭亚圣硕士学位论文答辩，并建议授予其工学硕士学位。 | | | |
| 委员情况： | 答辩委员会委员人数： | 5人 | 出席委员人数： 5 人 |
| 表决情况： | 建议授予硕士学位人数： | 5人 | |
| 建议不授予硕士学位人数： | 人 | |
| 弃权人数： | 人 | |
|  |  |  | |
| 表决结果： | □ 通过答辩，建议授予硕士学位； | | |
| □ 未通过答辩，建议不授予硕士学位，允许重新申请答辩； | | |
| □ 未通过答辩，建议不授予硕士学位，不允许重新申请答辩。 | | |
|  | 答辩委员会主席签字：  年 月 日 | | |

8.**答辩委员会决议**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 对学位论文的评语及是否建议授予硕士学位：  硕士研究生魏建帅针对车联网资源分配问题进行了研究，提交了题为《高动态异构车联网络资源联合鲁棒优化分配的研究》的学位论文。论文选题具有较好的理论意义及应用价值。论文主要工作如下：  1. 考虑空地一体化通信的异构车载网络的分布式优化需求，给出了一种基于博弈论的资源分配算法，通过功率定价策略实现异构多用户的分布式优化，仿真验证了算法的有效性。  2. 考虑车联网信道增益不确定性及对低延迟和高数据计算能力的需求，给出了一种鲁棒功率控制和任务卸载算法，以最大化网络效用，仿真验证了算法的有效性。  论文内容充实，结构合理，条理清晰，撰写规范，达到了工学硕士学位论文水平。答辩过程中作者回答问题正确，表明作者具有较扎实的理论基础和专业知识，具备较强的从事科学研究工作的能力。答辩委员一致同意通过魏建帅硕士学位论文答辩，并建议授予其工学硕士学位。 | | | |
| 委员情况： | 答辩委员会委员人数： | 5人 | 出席委员人数： 5 人 |
| 表决情况： | 建议授予硕士学位人数： | 5人 | |
| 建议不授予硕士学位人数： | 人 | |
| 弃权人数： | 人 | |
|  |  |  | |
| 表决结果： | □ 通过答辩，建议授予硕士学位； | | |
| □ 未通过答辩，建议不授予硕士学位，允许重新申请答辩； | | |
| □ 未通过答辩，建议不授予硕士学位，不允许重新申请答辩。 | | |
|  | 答辩委员会主席签字：  年 月 日 | | |

8.**答辩委员会决议**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 对学位论文的评语及是否建议授予硕士学位：  硕士研究生李帅针对柔性车间调度问题进行了研究，提交了题为《基于改进食肉植物算法的柔性作业车间调度研究》的学位论文。论文选题具有较好的理论意义及应用价值。论文主要工作如下：  1. 针对静态柔性作业车间调度问题，给出了一种基于准反射学习的食肉植物算法，以寻求高质量的调度方案，仿真验证了算法的有效性。  2. 针对多目标动态柔性作业车间调度问题，融合快速非支配排序及拥挤度比较算子，给出了一种多目标食肉植物算法，以应对机器故障动态事件对作业效率的影响，仿真验证了算法的有效性。  论文内容充实，结构合理，条理清晰，撰写规范，达到了工学硕士学位论文水平。答辩过程中作者回答问题正确，表明作者具有较扎实的理论基础和专业知识，具备较强的从事科学研究工作的能力。答辩委员一致同意通过李帅硕士学位论文答辩，并建议授予其工学硕士学位。 | | | |
| 委员情况： | 答辩委员会委员人数： | 5人 | 出席委员人数： 5 人 |
| 表决情况： | 建议授予硕士学位人数： | 5人 | |
| 建议不授予硕士学位人数： | 人 | |
| 弃权人数： | 人 | |
|  |  |  | |
| 表决结果： | □ 通过答辩，建议授予硕士学位； | | |
| □ 未通过答辩，建议不授予硕士学位，允许重新申请答辩； | | |
| □ 未通过答辩，建议不授予硕士学位，不允许重新申请答辩。 | | |
|  | 答辩委员会主席签字：  年 月 日 | | |

8.**答辩委员会决议**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 对学位论文的评语及是否建议授予硕士学位：  硕士研究生杨凌云针对时序动作定位和动作质量评估问题进行了研究，提交了题为《基于弱监督的时序动作定位和动作质量评估方法研究》的学位论文。论文选题具有较好的理论意义及应用价值。论文主要工作如下：  1. 针对时序动作定位依赖特定场景的问题，给出了多尺度对比滑动窗的弱监督时序动作定位方法，以降低场景对结果判断的影响，仿真验证了方法的有效性。  2. 针对动作质量评估打分随机性强的问题，给出了基于共性和差异性分析的动作质量评估方法，以探索标准动作和待测动作之间的共同性和差异性，仿真验证了方法的有效性。  论文内容充实，结构合理，条理清晰，撰写规范，达到了工学硕士学位论文水平。答辩过程中作者回答问题正确，表明作者具有较扎实的理论基础和专业知识，具备较强的从事科学研究工作的能力。答辩委员一致同意通过杨凌云硕士学位论文答辩，并建议授予其工学硕士学位。 | | | |
| 委员情况： | 答辩委员会委员人数： | 5人 | 出席委员人数： 5 人 |
| 表决情况： | 建议授予硕士学位人数： | 5人 | |
| 建议不授予硕士学位人数： | 人 | |
| 弃权人数： | 人 | |
|  |  |  | |
| 表决结果： | □ 通过答辩，建议授予硕士学位； | | |
| □ 未通过答辩，建议不授予硕士学位，允许重新申请答辩； | | |
| □ 未通过答辩，建议不授予硕士学位，不允许重新申请答辩。 | | |
|  | 答辩委员会主席签字：  年 月 日 | | |

8.**答辩委员会决议**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 对学位论文的评语及是否建议授予硕士学位：  硕士研究生樊爱莲针对图像超分辨率重建问题进行了研究，提交了题为《基于锚定邻域嵌入的图像超分辨率重建》的学位论文。论文选题具有较重要的理论意义及应用价值。论文主要工作如下：  1. 针对锚定邻域嵌入图像超分辨率算法没有考虑回归参数的先验知识的问题，给出了一种贝叶斯锚定邻域回归图像超分辨率算法，将参数的先验知识加入回归过程中，仿真验证了算法的有效性。  2. 针对线性模型不能准确描述高、低分辨率图像之间映射关系的问题，采用增量化极限学习机学习该映射关系，给出一种基于聚类和非线性的锚定邻域回归图像超分辨率算法，仿真验证了算法的有效性。  论文内容充实，结构合理，条理清晰，撰写规范，达到了工学硕士学位论文水平。答辩过程中作者回答问题正确，表明作者具有较扎实的理论基础和专业知识，具备较强的从事科学研究工作的能力。答辩委员一致同意通过樊爱莲硕士学位论文答辩，并建议授予其工学硕士学位。 | | | |
| 委员情况： | 答辩委员会委员人数： | 5人 | 出席委员人数： 5 人 |
| 表决情况： | 建议授予硕士学位人数： | 5人 | |
| 建议不授予硕士学位人数： | 人 | |
| 弃权人数： | 人 | |
|  |  |  | |
| 表决结果： | □ 通过答辩，建议授予硕士学位； | | |
| □ 未通过答辩，建议不授予硕士学位，允许重新申请答辩； | | |
| □ 未通过答辩，建议不授予硕士学位，不允许重新申请答辩。 | | |
|  | 答辩委员会主席签字：  年 月 日 | | |

8.**答辩委员会决议**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 对学位论文的评语及是否建议授予硕士学位：  硕士研究生刘一凡针对复杂环境下路径规划问题进行了研究，提交了题为《复杂动态环境下移动机器人路径规划与避障研究》的学位论文。论文选题具有较好的理论意义及应用价值。论文主要工作如下：  1. 针对双向RRT算法随机性强导致路径规划质量低的问题，给出了一种基于障碍物密度的动态步长双向RRT算法，通过计算障碍物密度调整步长以提高规划的路径质量，仿真和实验验证了算法的有效性。  2. 针对动态环境中运动轨迹复杂导致路径规划实时性差的问题，设计障碍物风险函数以快速评估轨迹成本，并给出了一种基于Frenet坐标系的动态避障多目标路径规划优化算法，仿真和实验验证了算法的有效性。  论文内容充实，结构合理，条理清晰，撰写规范，达到了工学硕士学位论文水平。答辩过程中作者回答问题正确，表明作者具有较扎实的理论基础和专业知识，具备较强的从事科学研究工作的能力。答辩委员一致同意通过刘一凡硕士学位论文答辩，并建议授予其工学硕士学位。 | | | |
| 委员情况： | 答辩委员会委员人数： | 人 | 出席委员人数： 人 |
| 表决情况： | 建议授予硕士学位人数： | 人 | |
| 建议不授予硕士学位人数： | 人 | |
| 弃权人数： | 人 | |
|  |  |  | |
| 表决结果： | □ 通过答辩，建议授予硕士学位； | | |
| □ 未通过答辩，建议不授予硕士学位，允许重新申请答辩； | | |
| □ 未通过答辩，建议不授予硕士学位，不允许重新申请答辩。 | | |
|  | 答辩委员会主席签字：  年 月 日 | | |