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 | | |