

# 机械工程学院研究生学位论文答辩公告

各位研究生同学：

2014 级 机械电子工程 学科 硕 士研究生学位论文答辩具体安排如下：

## 第 1 组（专硕组）

一、答辩时间：2017 年 5 月 20 日 8:00-19:30

二、答辩地点：机械馆 J110

三、答辩委员会组成人员名单

答辩委员会	姓 名	职 称	工作单位
主席	史艳国	教授	燕山大学机械工程学院
委员	周晓明	高级工程师	中信戴卡股份有限公司
	任玉波	副教授	燕山大学机械工程学院
	赵延治	副教授	燕山大学机械工程学院
	杨彦东	副教授	燕山大学机械工程学院
秘书	边辉	副教授	燕山大学机械工程学院

四、答辩论文

序号	论 文 题 目	作者	指导教师
1	重载冗余驱动三自由度并联运动模拟台研究	杨勇	赵铁石
2	一种四分支五轴串并混联机床的构型综合与结构优化	尹祖望	赵铁石
3	舰载六自由度稳定平台控制系统研究	何磊	赵铁石
4	增强型电磁轨道发射装置受力及变形研究	关继红	李永泉
5	增强型电磁轨道炮性能仿真与优化研究	陈晓阳	李永泉
6	自然环境中基于双目视觉的苹果识别与定位研究	胡浩波	李艳文
7	三平移并联机构运动和力传递性能分析	贾明星	李艳文
8	门式堆取料机尾车皮带机双重锤拉紧装置研究	金生	金贺荣
9	外激波滚柱活齿齿廓设计与特性研究	崔有为	金贺荣
10	不锈钢/低合金钢复合成形多尺度耦合模拟与实验研究	杨旭坤	金贺荣
11	压铸机组网及控制系统研发	曹刚	王志松

12	三自由度串并混联转动平台的样机研制与实验研究	闫文楠	许允斗
13	基于镓钢锡合金的全柔性软体力传感器设计理论与应用研究	向喜梅	姚建涛
14	三自由度稳定平台分析设计与实验研究	战磊	姚建涛
15	转运护理机器人系统的设计与研究	贺雪峰	王洪波
16	卧床转运机控制系统设计	刘正操	王洪波
17	坐卧式下肢康复机器人机械设计及虚拟训练系统开发	林木松	王洪波
18	基于阶次分析的风电轴承故障诊断	张树波	牟德君
19	以遗传算法为基础的模块化机器人构型优化	陈江业	牟德君
20	基于体感传感器的人机交互技术研究	潘春莹	郑魁敬
21	基于并联机构的搅拌摩擦焊机床柔顺控制研究	吴彦星	郑魁敬
22	五轴联动冗余驱动并联机床控制系统开发与实验研究	丰宗强	赵永生

## 第 2 组（专硕组）

一、答辩时间：2017 年 5 月 20 日 8:00-19:30

二、答辩地点：机械馆 J301

三、答辩委员会组成人员名单

答辩委员会	姓名	职称	工作单位
主席	王洪波	教授	燕山大学机械工程学院
委员	姚建涛	教授	燕山大学机械工程学院
	余发国	高级工程师	秦皇岛齐燕数控有限公司
	金贺荣	副教授	燕山大学机械工程学院
	许允斗	副教授	燕山大学机械工程学院
秘书	卢文娟	副教授	燕山大学机械工程学院

四、答辩论文

序号	论文题目	作者	指导教师
1	柔性铰并联六维力传感器误差分析与实验研究	张彩凤	赵延治
2	高速铁路救援多支撑起重机载荷解算与仿真技术	李扬	赵延治
3	真空热轧不锈钢复合板生产技术研究	孙启昆	赵铁石
4	基于混联机构的五自由度轮毂抛光机设计	苏兴振	李仕华
5	基于数据融合技术的温室控制系统设计与研究	赵新远	李仕华
6	含间隙空间二维指向机构动态性能研究与关节磨损寿命预测	李珺	李仕华
7	基于声音识别汽车座椅记忆盒检测系统研究与实现	赵渊	刘宝华
8	自动洗头机器人设计和仿真	邵昕宇	史艳国
9	工业机器人多目标寻优轨迹规划研究	王磊	史艳国
10	两种三自由度并联机构运动等效机构特性研究	李博	胡波
11	ACS 型特种螺杆送料状态研究及其系统样机开发	王润玺	张连东
12	汽车电动座椅位置检测及出厂位置快速调整与实现	曹海龙	刘宝华
13	汽车座椅噪声在线检测的研究与实现	武海强	刘宝华
14	大型正铲液压挖掘机工作装置机液联合仿真及优化	霍亚东	丁华锋
15	基于六维力传感器的协作型六自由度机器人控制系统研究	岳克双	丁华锋

16	一种两转一移并联运动模拟平台的研究	刘晓檬	陈子明
17	一种新型锻造操作机动力学分析及结构优化的研究	赵琛	陈子明
18	仿生手的结构设计和抓握控制研究	赵小欢	路懿
19	外骨骼式手指康复机器人的设计和分析	赵瑜	路懿
20	奶粉干混设备全自动 CIP 系统设计	李广强	任玉波
21	自动定量充填机控制系统研究	张昱生	任玉波

### 第 3 组（学硕组）

一、答辩时间：2017 年 5 月 20 日 8:00-19:30

二、答辩地点：工程机械二楼会议室

三、答辩委员会组成人员名单

答辩委员会	姓名	职 称	工作单位
主席	李仕华	教授	燕山大学机械工程学院
委员	王志松	副研究员	燕山大学机械工程学院
	牟德君	副教授	燕山大学机械工程学院
	郑魁敬	副教授	燕山大学机械工程学院
	陈子明	副教授	燕山大学机械工程学院
秘书	马云飞	讲师	燕山大学机械工程学院

四、答辩论文

序号	论 文 题 目	作者	指导教师
1	基于 CompactRIO 的电液伺服并联机构运动控制系统开发	张宇	李永泉
2	4-DOF 混联机器人优化设计与动力学研究	单张兵	李永泉
3	基于视觉的目标检测与跟踪技术研究	易祥云	史艳国
4	基于机器视觉的产品零件尺寸检测技术研究	张永波	史艳国
5	汽车后风挡玻璃成形过程数值模拟技术研究	李士行	史艳国
6	基于 ANSYS Workbench 的轿车轮毂车削夹具仿真分析及二次开发研究	麻柏慧	史艳国
7	集控式足球机器人视觉系统研究及设计	贾宇航	李艳文
8	一种可重构模块化机器人系统的设计	岑龙	李艳文
9	一种三平移平面对称并联机构的综合和性能研究	韩帅帅	李艳文
10	高速铁路救援起重机支腿系统机液耦合联合仿真研究	刘晓晓	赵延治
11	超重载钳夹车多层过约束机构设计与分析	焦雷浩	赵延治
12	舱段总装线调度起重机设计与性能研究	李宁	金贺荣
13	座椅移动及加载测控设计	汪杰	刘宝华
14	基于嵌入式技术的 CAN 总线多节点数据采集系统的研究	申冰雪	刘宝华
15	基于改进 SIFT 算法的图像匹配研究	冯文斌	刘宝华

16	一类含有 3-RPS 机构和 3-SPR 机构的混联机构自由度分析	崔鹤	胡波
17	含中间约束分支 2RPR+SPS+SP 型并联机构的理论研究与应用	何苗	路懿
18	2(2SPRR+SP)型混联柔性手理论研究	霍震杨	路懿
19	分支含三自由度并联机构的混联机构的研究	曹为	路懿
20	轮腿混合式救援机器人的机构设计和性能研究	张玉翔	蒋里
21	电磁调制旋转微动压电电机研究	赵龙威	蒋里

#### 第 4 组（学硕组）

一、答辩时间：2017 年 5 月 20 日 8:00-19:30

二、答辩地点：机械馆创新基地实验室

三、答辩委员会组成人员名单

答辩委员会	姓名	职称	工作单位
主席	路懿	教授	燕山大学机械工程学院
委员	李艳文	教授	燕山大学机械工程学院
	张连东	副教授	燕山大学机械工程学院
	李永泉	副教授	燕山大学机械工程学院
	胡波	副教授	燕山大学机械工程学院
秘书	史小华	讲师	燕山大学机械工程学院

四、答辩论文

序号	论文题目	作者	指导教师
1	工业机器人网络集成控制系统研究	孙志伟	郑魁敬
2	2t/5t•m 锻造操作机运动学与动力学性能分析	滕志程	赵永生
3	考虑热特性的精密轴系性能演化规律理论与实验研究	孙晓宇	赵永生
4	基于并联机构的精密轴系间隙检测平台基础理论研究	顾伟栋	赵永生
5	考虑结合部的并联机器装配体静动态特性分析与研究	侯照伟	赵永生
6	若干具有连续运动能力的 3-DOF 并联机构型综合	杨志浩	李仕华
7	基于线几何与螺旋理论的几种并联机构连续转轴的研究	田志立	李仕华
8	2-UPS/2-UPR 混联机床数控后置处理系统研究	田梦婷	赵铁石
9	并联舰载稳定隔振系统机构学建模与分析	宋晓鑫	赵铁石
10	并联六自由度车辆模拟器的运动控制研究	贾星	赵铁石
11	Ravigneaux 式行星齿轮传动机构构型综合与性能分析	张召	丁华锋
12	基于双目视觉的机器人目标识别及其抓取研究	赵旭博	牟德君
13	球面并联仿生髋关节误差模型分析及运动学实验研究	孙通帅	周玉林
14	四面体可展天线支撑机构构型综合与设计	陈亮亮	许允斗

15	考虑球副间隙 3RSR 并联天线座架机构动力学建模与特性分析	井国宁	侯雨雷
16	3-RSR/SP 并联式车载天线机构性能分析与设计	赵亚杰	侯雨雷
17	基于重构策略的结构解耦力/力矩传感器设计与研究	单俊云	姚建涛
18	柔性重载六维力感知机构刚度建模方法与实验研究	白慧东	姚建涛
19	混合动力客车制动能量回收模型预测控制策略研究	张渊博	任玉波
20	多姿态六自由度下肢康复机器人的设计与分析	赵朝盛	王洪波
21	高速重载步行机器人动力学分析及步态规划	史洪敏	王洪波
22	基于逆系统方法的下肢康复机器人解耦控制研究	路廷廷	王洪波