附件

2023年首届南昌大学研究生机器人创新设计大赛校内选拔赛获奖名单

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **序号** | **姓名** | **参赛题目** | **获奖等级** | **指导老师** | **组别** |
| 1 | 潘雪铭 | 月球计划 | 特等奖 | 王玉皞 | 仿真组 |
| 2 | 黄 辉、黄志松 | 五杆双臂轮式平衡机器人 | 特等奖 | 刘国平 | 部件组 |
| 3 | 肖禹松、张鑫睿、钟飞飞 | 仿生双臂机器人动作泛化模仿系统 | 特等奖 | 陆振宇 | 集成组 |
| 4 | 程智渠、熊鸣轩、罗俊强 | 基于多特征尺度评价的复杂场景下运动机器人识别算法实现 | 一等奖 | 曾 成 | 仿真组 |
| 5 | 刘硕磊、袁国峰、何泽贤 | 一种带直线模组的移动焊接机器人 | 一等奖 | 乐 健 | 部件组 |
| 6 | 徐宁丰、彭 科 | 一种基于单轴双云台多目标打击的自主移动机器人 | 一等奖 | 胡瑢华 | 集成组 |
| 7 | 马义豪、彭 凯、李 川、  徐康宏、万谋群、 | 基于GD32的人机交互式多步态六足机器人 | 一等奖 | 陈建锋  陈笑笑 | 集成组 |
| 8 | 杨知欢、陈泽康、付文彬 | 基于ROS的四足机器人马术比赛标准化场地动力学仿真系统 | 二等奖 | 刘国平 | 仿真组 |
| 9 | 曹丽苹、周声赟、韩杨杨 | 多传感器融合的四足机器人足端状态检测与步态控制 | 二等奖 | 胡瑢华 | 部件组 |
| 10 | 段俊杰、邹祖宏、吴健鹏、杨睿伦、宁 经 | 面向液压机器人关节的液阻全桥网络阀控缸驱动单元泵阀协同节能控制 | 二等奖 | 陆振宇 | 部件组 |
| 11 | 王春梅、王禹睿、胡 凯、吴俊杰 | 基于生物电信号融合控制 | 二等奖 | 曾 成 | 集成组 |