浙江工业大学2021年夏季申请博士学位审核情况汇总表

学院:

(公章)

学位评定分委员会主席(签名):

			学号	年级	授予学 位专业 名称	论文题 目	否受过处	课		学习期间取得的学术成果						答辩委员会表 决结果			表	学院学位评定分委员会 审核结果			
序号	学院	姓名						程学习情况	成果总数	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	学位论 文的关 联性	2016级研究 生申请学位情 况(列明符合 文件哪一条)	会	同意票数	不同意票数	弃 多 权 债	分委员会人数	意	円 本	是否通过审核
1	信息	李国军	1121403103	14	控制科学 与工程	迭代学习 初始修正 算法及其 应用	否	完成	3	1.任意初态下非线性不确定系统的迭代学习控制; 201904; 论文 2.带有初态误差的高阶多智能体系统一致性跟踪; 201802; 论文 3.带有修正项的非线性系统自适应学习控制; 202003; 论文	1.1/4 2.1/3 3.1/4	1.A 2.A 3.B	1.应用数学学报 2.应用数学学报 3.信息与控制	1.第4章 2.第2章 3.第5章		5	5	0	0 1	13 12	2 12	0	0 是
4	信息	陈浩	1121603003	16	控制科学 与工程	滤波正交 频分复用 的干扰分 析与抑制 方法研究	否	完成		1.Interference Analysis in the Asynchronous f-OFDM Systems; 201905; 论文 2.Uplink Interference Analysis of F-OFDM Systems Under Non-Ideal Synchronization; 202012; 论文	1.1/5 2.1/7	1.SCI1区 2.SCI1区	1.IEEE Transactions on Communications 2.IEEE Transactions on Vehicular Technology	1.第3、4章 2.第3、4章	符合: 发表 (含录 用) IEEE Transactions 论 文2篇	5	5	0	0 1	13 12	2 12	0	0 是
***	信息	李同祥	1111603010	16 (14)	控制科学 与工程	信息统中动略检查 系主策略检查 与安全制	否	完成		1.Improved switched system approach to networked control systems with time-varying delays; 201911; 论文 2.Active security sontrol approach against DoS attacks in cyber-physical systems; 己录用; 论文 3.一种具有输入约束的网络化倒立摆系统的时延补偿方法; 202012; 专利	1.1/3 2.1/4 3.2/7(导师第一)	1.ZJUT100, SCII区 2.ZJUT100, SCI源 3.发明专利(1A)	1.IEEE Transactions on Control Systems Technology 2.IEEE Transactions on Automatic Control 3.ZL201711081656.0	2.第3章	符合: 发表 (含录 用) ZJUT100期刊 论文1篇	5	5	0	0 1	13 12	2 12	0	0 是
4	信息	陶玫玲	1111803005	18(15)	控制科学 与工程	四旋翼飞 行器固定 时间 应 姿 制研究	否	完成		1. Adaptive fixed-time fault-tolerant control for rigid spacecraft using a double power reaching law; 201908; 论文; 2. Fuzzy Adaptive Nonsingular Fixed-Time Attitude Tracking Control of quadrotor UAVs; 已录用;论文 3. Neuro-adaptive singularity-free finite-time attitude tracking control of quadrotor UAVs; 已录用;论文 4. 一种基于改进幂次趋近律的飞行器有限时间自适应姿态控制方法; 202008, 专利 5. 基于增强型双幂次趋近律和快速终端消模面的刚性机天飞行器有限时间自适应容错控制方法; 202002; 专利	1.1/4 2.2/4(二导第一) 3.2/4(导师第一) 4.2/5(二导第一) 5.2/3(二导第一)	1.SCII区 2.SCI源 3.SCI源 4.发明专利(1A) 5.发明专利(1A)	1.International Journal of Robust and Nonlinear Control 2.IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems 3.Computers and Electrical Engineering 4.ZI.201710725614.X 5.ZI.201810326974.7	2.第3章 3.第3章 4.第2章	符合:发表(含录用)A类或SCI分区期刊论文篇。其中SCI分区期刊论文文篇。	5	5	0	0 1	13 12	2 12	0	0 是

- 注: 1."学院"栏请填写学院简称, "是否受过处分"栏请填写"是"或"否", "课程学习情况"栏若完成请填写"完成";
 - 2."年级"栏,硕博连读研究生请用"博士入学年(硕士入学年)"格式填写,年份均缩写为两位数;
 - 3.每个研究生占用一行,切勿合并单元格;
 - 4.学术成果包括论文、获奖、项目、专利、标准、批示等,为区分多项学术成果,请在对应栏目内以"1.""2."区分,并用"alt"+"enter"进行单元格内换行;
 - 5.除特殊说明外,学术成果均需以浙江工业大学为第一署名单位,研究生为第一或第二完成人(第一完成人为导师);
 - 6."成果名称"栏,请按"名称;时间;类型"格式填写,"名称"出现英文每个单词首字母大写,"时间"以"201606"(举例)为格式填写,已录用论文在"发表时间"填"已录用";
 - 7."作者排序"栏按"本人排名/总人数"的格式填写,并标明导师第二或者二导第二;
 - 8."成果等级"栏,请按照示例填写,SCI请标明SCI分区,指中国科学院文献情报中心的SCI分区和ISI出版的JCR分区(就高填),格式为: SCI(大写)1区,获奖、项目、专利、标准、批示等与A类论文的换算结果请按照示例标在括号中;
 - 9."成果出处"栏,请按照示例填写,出现英文要求每个单词首字母大写;
 - 10."学位论文的关联性"栏,填写所获得的学术成果与学位论文之间相关的具体章节,以"第N章"为格式,N为阿拉伯数字。