

浙江工业大学2022年春季申请硕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）：																
序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果							2016级研究生申请学位情况（列明符合文件哪一条）	评阅成绩	答辩委员会表决结果				学院学位评定分委员会审核结果						
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号			学位论文的关联性	所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数
1	信息	全日制专业学位硕士	陈福林	2111703366	控制工程	基于 BERT 和词-文本注意力机制的文本分类分级	1	1.201907	1.一种基于神经网络的轮式机器人自动跟随方法；专利	1.2/7（导师第一）	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN110032212A	1.第2-3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(84) 2.B(75)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
2	信息	全日制专业学位硕士	蔡小磊	2111803125	电子与通信工程	基于游标效应的双腔干涉传感器增敏实现方法	1	1.202107	一种基于游标效应的光纤法布里珀罗传感器的增敏方法；专利	1.1/4	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN113124912A	1.第3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(84) 2.B(84)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
3	信息学院	全日制专业学位硕士	袁诚	2111803216	控制工程	蛋白质构象采样方法设计及其在结构预测中的应用	1	1.202110	1.一种基于自适应调节的蛋白质构象空间采样方法；专利	1.2/6（导师第一）	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN113488109A	1.第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(79) 2.B(75)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
4	信息	全日制专业学位硕士	赵士超	2111803273	控制工程	机械臂轨迹的自适应控制与研究	1	1.202107	1.一种柔性关节机械臂的自适应反馈控制方法；专利	1.2/3（导师第一）	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN113183154A	1.第5章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(76) 2.B(83)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
5	信息	全日制专业学位硕士	杨城	2111903126	电子与通信工程	双向携能中继认知网络中的资源优化研究	1	1.202102	1.认知传感网络中基于转发双向协作的无线携能通信方法；专利	1.2/6（导师第一）	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN112333814A	1.第3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(89) 2.B(80)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
6	信息	全日制专业学位硕士	赵训铭	2111903127	电子与通信工程	基于对抗训练和视觉特征的图片推荐算法研究	1	1.202008	1.一种协同过滤推荐方法；专利	1.2/2（导师第一）	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN111523045A	1.第4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(80) 2.B(76)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
7	信息	全日制专业学位硕士	肖枫	2111903128	电子与通信工程	基于AdaBoost算法的布里渊频移提取技术研究	1	1.202104	1.一种基于AdaBoost的布里渊频移提取方法；专利	1.2/5（导师一作）	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN112697179A	1.第2-3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(70) 2.B(76)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
8	信息	全日制专业学位硕士	黄奕杰	2111903129	电子与通信工程	基于压缩感知的布里渊散射光功率分布重构技术研究	1	1.202104	1.一种基于压缩感知的布里渊光信号采集方法；专利	1.1/5(一作)	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN112697178A	1.第2-3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(83) 2.B(78)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
9	信息	全日制专业学位硕士	蒋岳峰	2111903130	电子与通信工程	基于无线信号的三维姿态估计和行为识别的方法；专利	1	1.202008	1.一种多任务的人体姿态估计和行为识别的方法；专利	1.2/2（导师第一）	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN111523377A	1.第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(88) 2.B(81)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
10	信息	全日制专业学位硕士	程珊	2111903131	电子与通信工程	基于深度迁移学习的肠道病变辅助诊断算法研究	1	1.202108	一种基于无归一化深度残差与注意力机制的肠道病灶辅助诊断方法；专利	1.2/6（导师第一）	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN113256561A	1.第3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(90) 2.B(82)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是

浙江工业大学2022年春季申请硕士学位审核情况汇总表

序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果								2016级研究生申请学位情况 (列明符合文件哪一条)	评阅成绩	答辩委员会表 决结果				学院学位评定分委员会 审核结果					
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号	学位论文的关联性			所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数
11	信息	全日制专业学位硕士	周宇涵	2111903132	电子与通信工程	基于强化学习的呼吸机呼吸末正压调节策略研究	1	1.202107	1.基于强化学习的个性化PEEP调节方法；专利	1.2/8（导师第一）	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN113111907A	1.第1-3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(90) 2.B(78)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
12	信息	全日制专业学位硕士	王栋超	2111903133	电子与通信工程	基于多尺度边缘渲染的实时视频肠道息肉分割方法的研究	1	1.202103	1.一种基于多尺度信息与并行注意力机制的深度学习肠道息肉分割方法；专利	1.2/6（导师第一）	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN112489061A	1.第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(84) 2.A(86)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
13	信息	全日制专业学位硕士	孙恩洁	2111903134	电子与通信工程	基于时间透镜成像的光复用系统的研究	3	1.202012 2.202102 3.202008	1.一种基于时间透镜成像的光脉冲偏振复用压缩系统；专利 2.一种基于时间透镜的光信号上/下路复用系统；专利 3.一种基于时间透镜成像的光脉冲信号正反码编码系统；专利	1.2/2（导师第一） 2.2/2（导师第一） 3.2/2（导师第一）	1.发明专利 2.发明专利 3.发明专利	1.国家专利局 2.国家专利局 3.国家专利局	1.CN112034625A 2.CN112379557A 3.CN111490828A	1.第3章 2.第4章 3.第5章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(71) 2.B(84)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
14	信息	全日制专业学位硕士	许楷文	2111903135	电子与通信工程	车辆协同自适应巡航系统H2/H ∞ 滚动时域状态估计	1	1.已录用	1.网联车辆事件触发H2/H ∞ 滚动时域状态估计；论文	1.2/3（导师第一）	1.B	1.浙江工业大学学报	1.ISSN1006-4303	1.第4章	符合：发表（含录用）B类及以上学术期刊论文1篇	1.A(85) 2.A(86)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
15	信息	全日制专业学位硕士	李由	2111903136	电子与通信工程	基于少量投影图像的蛋白质三维结构重建研究	1	202105	一种蛋白质冷冻电镜投影图像的三维结构重建方法；专利	2/3（导师一作）	发明专利	国家专利局	CN112837415A	第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(84) 2.A(88)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
16	信息	全日制专业学位硕士	方乐朋	2111903137	电子与通信工程	嵌入式设备远程实验的设计与实现	1	202104	一种远程实验教学系统；专利	2/5（导师一作）	发明专利	国家专利局	CN112634685A	第2、4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(82) 2.B(83)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
17	信息	全日制专业学位硕士	徐加斌	2111903138	电子与通信工程	基于深度学习的行人跟踪算法的研究与应用	2	1.202008 2.202105	1.一种七步洗手法操作规范性自动检测方法；专利 2.一种单摄像头多目标行人跟踪方法；专利	1.2/3（导师第一） 2.2/4（导师第一）	1.发明专利 2.发明专利	1.国家专利局 2.国家专利局	1.CN111598081A 2.CN112836640A	1.第3章 2.第4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(84) 2.B(75)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
18	信息	全日制专业学位硕士	魏定杰	2111903139	电子与通信工程	有限通信下网联车辆协同自适应巡航控制器设计	1	1.已录用	1.Bidirectional asymmetric delay-feedback for CACC of Vehicle platoons with unreliable communication；论文	1.2/5（导师第一）	1.SCI2区	1.Asian Journal of Control	1.ISSN1561-8625	1.第2-3章	符合：发表（含录用）B类及以上学术期刊论文1篇	1.B(84) 2.B(78)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是

浙江工业大学2022年春季申请硕士学位审核情况汇总表

序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果								2016级研究生申请学位情况 (列明符合文件哪一条)	评阅成绩	答辩委员会表 决结果				学院学位评定分委员会 审核结果					
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号	学位论文的关联性			所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数
19	信息	全日制专业学位硕士	刘艺鹏	2111903140	电子与通信工程	基于洛伦兹拟合点扩散函数的遥感图像超分辨方法研究	1	1.已录用	1.洛伦兹拟合点扩散函数的遥感图像复原方法；论文	1.2/5（二导第一）	1.A	1.光学学报	1.ISSN0253-2239	1.第2-3章	符合：发表（含录用）B类及以上学术期刊论文1篇	1.B(80) 2.A(86)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
20	信息	全日制专业学位硕士	章莹婷	2111903141	电子与通信工程	面向IPv6多协议的智慧园区物联网设计与实现	1	1.202108	1.一种基于多协议融合的IPv6智慧园区物联网管理方法；专利	1.2/6（二导第一）	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN113285982A	1.第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(85) 2.A(85)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
21	信息	全日制专业学位硕士	郝明杰	2111903142	电子与通信工程	基于多尺度残差网络及注意力机制的肠道息肉分割算法的研究	1	1.202104	1.一种多尺度U型残差编码器与整体反向注意力机制结合的肠道病灶分割方法；专利	1.2/6(二导第一)	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN112712528A	1.第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(82) 2.B(80)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
22	信息	全日制专业学位硕士	夏瑞瑞	2111903143	电子与通信工程	基于显著边缘及HardNet主干网络的胃肠道息肉分割算法研究	1	1.202104	1.一种显著边缘特征提取模块引导网络的肠道息肉分割方法；专利	1.2/6(二导第一)	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN112651981A	1.第4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(86) 2.B(79)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
23	信息	全日制专业学位硕士	李虎	2111903144	电子与通信工程	在线实验系统云端服务平台的设计与实现	1	1.202105	1.一种Web前端与物联网设备远程通信的方法；专利	1.2/5（导师第一）	发明专利	国家专利局	1.CN112804338A	1.第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(90) 2.B(72)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
24	信息	全日制专业学位硕士	陈一凡	2111903145	电子与通信工程	远程在线实验系统客户端设计与实现	1	1.202107	1.基于webrtc远程实验答疑系统；专利	1.2/5（导师第一）	发明专利	国家专利局	1.CN113112881A	1.第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(87) 2.B(73)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
25	信息	全日制专业学位硕士	黄厚慧	2111903146	电子与通信工程	分布式光纤振动传感系统的入侵事件识别技术研究	1	202102	一种基于空域特征和机器学习的分布式光纤入侵识别方法；专利	1/5（一作）	发明专利	国家专利局	CN112364768A	第三章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(90) 2.B(71)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
26	信息	全日制专业学位硕士	郑天悦	2111903147	电子与通信工程	基于深度学习的七步洗手法监管系统的设计	1	202105	一种基于机器视觉的手卫生监测方法；专利	2/5（导师第一）	发明专利	国家专利局	CN112836641A	第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(82) 2.B(78)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
27	信息	全日制专业学位硕士	吴文庆	2111903148	电子与通信工程	远程投食器云端系统的设计与实现	1	1.202107	1.一种基于SIP与RTMP的远程投食器视频推送系统；专利	1.2/5（导师第一）	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN113099252A	1.第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(85) 2.B(72)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是

浙江工业大学2022年春季申请硕士学位审核情况汇总表

序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果								2016级研究生申请学位情况 (列明符合文件哪一条)	评阅成绩	答辩委员会表决结果				学院学位评定分委员会审核结果					
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号	学位论文的关联性			所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数
28	信息	全日制专业学位硕士	陈林林	2111903149	电子与通信工程	基于非理想LPF的雷达脉冲序列FRI采样系统设计	1	1.202103	1.一种基于非理想sinc核的FRI采样系统与方法；专利	1.2/4（二导第一）	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN112468114A	1.第2章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(90) 2.B(84)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
29	信息	全日制专业学位硕士	刘洋	2111903150	电子与通信工程	基于Unity3D博物馆园区的智能运维管理系统的设计与实现	1	1.202008	1.一种基于BIM和Unity3D的3D物联网可视化人机交互方法；专利	1.2/2（二导第一）	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN111523161A	1.第2-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(70) 2.B(70)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
30	信息	全日制专业学位硕士	包秀钦	2111903151	电子与通信工程	嵌入式远程实验教学平台的视频传输设计与实现	1	1.202102	1.一种嵌入式设备远程实验方法；专利	1.2/5（导师第一）	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN112380034A	1.第3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(70) 2.B(81)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
31	信息	全日制专业学位硕士	陈铭	2111903152	电子与通信工程	基于Retinex和深度学习的低照度图像增强算法及其在消化道内窥镜场景中的应用研究	1	1.202108	1.基于CNN的带有颜色恢复和边缘锐化效果的低照度图像增强方法；专利	1.2/6(导师第一)	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN113256510A	1.第4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(89) 2.B(75)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
32	信息	全日制专业学位硕士	童若望	2111903153	电子与通信工程	基于骨架关键点的摔倒检测研究与应用	1	1.202107	1.基于人体骨架关键点和长短期记忆人工神经网络的人体摔倒识别方法；专利	1.2/5（导师第一）	发明专利	国家专利局	1.CN113111756A	1.第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(87) 2.B(79)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
33	信息	全日制专业学位硕士	赖碧云	2111903154	电子与通信工程	基于CDCGAN和灌注导向生长算法的虚拟微血管树构建研究	2	1.202105 2.202108	1.一种基于U-Net条件生成对抗网络的微血管树生成方法；专利 2.基于条件生成对抗网络和约束规则的微血管树生成方法；专利	1.2/4（导师第一） 2.2/3（导师第一）	1.发明专利 2.发明专利	1.国家专利局 2.国家专利局	1.CN112862078A 2.CN113223671A	第4-5章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(83) 2.B(81)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
34	信息	全日制专业学位硕士	李静	2111903155	电子与通信工程	消化道胶囊内镜视频关键帧提取与暗光图像增强	1	202106	基于Retinex和注意力机制的暗光图像增强；专利	1.2/6(二导第一)	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN113052814A	1.第4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(84) 2.B(80)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
35	信息	全日制专业学位硕士	苏立循	2111903156	控制工程	基于神经网络的掌纹多姿态矫正设计与实现	1	1.202012	1.一种基于多任务卷积神经网络的掌纹ROI提取与增强的方法；专利	1.2/6（导师第一）	1.发明专利	1.国家专利局	1.CN112149521A	1.第3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(70) 2.B(71)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是

浙江工业大学2022年春季申请硕士学位审核情况汇总表

序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果								2016级研究生申请学位情况 (列明符合文件哪一条)	评阅成绩	答辩委员会表决结果				学院学位评定分委员会审核结果					
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号	学位论文的关联性			所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数
36	信息	全日制专业学位硕士	杨冰冰	2111903157	控制工程	基于Baxter冗余双臂机器人的轴孔装配轨迹规划策略研究	1	已录用	基于Baxter冗余双臂机器人的轴孔装配轨迹规划策略研究; 论文	2/2	B	浙江工业大学学报	ISSN1006-4303	第3-5章	符合: 发表(含录用) B类及以上学术期刊论文1篇	1.B(78) 2.B(80)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
37	信息	全日制专业学位硕士	宗鹏程	2111903158	控制工程	基于元学习的少样本行为识别方法研究与实现	1	202106	一种基于元学习的少样本行为识别方法; 专利	2/5 (导师第一)	发明专利	国家专利局	CN113052073A	1. 第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(81) 2.B(74)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
38	信息	全日制专业学位硕士	王豪	2111903159	控制工程	基于RV1126的立式助视器软件系统设计和开发	1	202103	1. 一种电子助视器及其适用的智能手机文本辅助阅读方法; 专利	1. 2/3 (导师第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	CN112446297A	1. 第2-3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(70) 2.B(78)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
39	信息	全日制专业学位硕士	余皓鑫	2111903160	控制工程	基于深度学习的无纺布袋口检测技术研究	1	202008	一种基于深度学习目标检测与识别的袋口位置检测方法; 专利	2/4 (导师第一)	发明专利	国家专利局	CN111488920A	第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(75) 2.B(70)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
40	信息	全日制专业学位硕士	邹立	2111903161	控制工程	电梯安全监控及故障诊断系统的设计与开发	1	202108	一种应用于电梯安全检测系统的位移传感器数据处理方法; 专利	2/6 (导师第一)	发明专利	国家专利局	CN113213297A	第4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.A(86) 2.A(90)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
41	信息	全日制专业学位硕士	徐建兴	2111903162	控制工程	基于自抗扰的永磁同步风力发电系统的全	1	1. 202108	1. 基于抗干扰全阶滑模控制的储能系统网侧电流控制方法; 专利	1. 1/8	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113241783A	1. 第2-4章	符合: 公开与论文相关发明	1.A(90) 2.B(80)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
42	信息	全日制专业学位硕士	张凯怡	2111903163	控制工程	含智能软开关的主动配电网多时间尺度优化方法研究	1	1. 202108	1. 一种考虑柔性负荷与ESS-SOP的多时间尺度优化调度方法; 专利	1. 2/5 (导师第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113241757A	1. 第4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(76) 2.A(85)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
43	信息	全日制专业学位硕士	郑博	2111903164	控制工程	基于流量系数的调节阀在线故障诊断研究	1	202108	1一种关于气动调节阀内漏的在线诊断方法; 专利	1. 2/6 (导师第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113280983A	1. 第4-5章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(83) 2.A(89)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
44	信息	全日制专业学位硕士	朱佳成	2111903165	控制工程	载切机视觉系统的标识点定位软件开发	1	202111	一种基于积分图的残缺十字mark点视觉识别方法; 专利	2/7(二导第一)	发明专利	国家专利局	1. CN113674198A	第4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(72) 2.B(80)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是

浙江工业大学2022年春季申请硕士学位审核情况汇总表

序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果								2016级研究生申请学位情况 (列明符合文件哪一条)	评阅成绩	答辩委员会表决结果				学院学位评定分委员会审核结果					
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号	学位论文的关联性			所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数
45	信息	全日制专业学位硕士	郑坤	2111903167	控制工程	基于WebGL的工业生产仿真分析系统设计与实现	3	1. 202110 2. 202104 3. 202105	1. 一种基于WebGL的工业机器人智能生产线仿真系统；专利 2. 一种基于生产数据的工业设备管理系统；专利 3. 一种面向模具制造的MES系统；专利	1. 2/5（导师一作） 2. 2/6（导师一作） 3. 2/5（导师一作）	1. 发明专利 2. 发明专利 3. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局 3. 国家专利局	1. CN113495542A 2. CN112731876A 3. CN112767188A	1. 第4章 2. 第4章 3. 第4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(70) 2.A(86)	6	6	0	0	12	10	10	0	0	是
46	信息	全日制专业学位硕士	赵彬宇	2111903168	控制工程	基于小波分析的直流检定装置研究与设计	1	1. 202109	1. 一种基于改进小波阈值和相关检测的直流电能信号去噪方法；专利	1. 2/2（导师第一）	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113378661A	1. 第4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(78) 2.B(80)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
47	信息	全日制专业学位硕士	张宝康	2111903169	控制工程	智能化高压开关柜的状态评估方法与系统实现	2	1. 202109 2. 202105	1. 基于多尺度排列熵值的贝叶斯网络高压开关柜健康系统评估方法；专利 2. 一种基于多尺度样本熵值的贝叶斯网络的隐蔽性攻击检测方法；专利	1. 1/6 2. 2/4（导师第一）	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. CN113379252A 2. CN112800600A	1. 第3章 2. 第3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(88) 2.A(87)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
48	信息	全日制专业学位硕士	王嘉飞	2111903170	控制工程	基于边缘设备的交通场景目标检测算法研究与应用	1	202109	一种基于YOLO v4的轻量级行人车辆检测方法；专利	2/5（导师第一）	发明专利	国家专利局	CN113378890A	第3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(83) 2.A(85)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
49	信息	全日制专业学位硕士	张震	2111903171	控制工程	户用型多端口能量路由器运行控制技术研究	1	1. 202110	1. 一种户用型能量路由器的控制方法；专利	1. 2/4（二导第一）	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113472016A	1. 第3-5章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(82) 2.B(73)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
50	信息	全日制专业学位硕士	王彝	2111903172	控制工程	面向工业机器人的虚拟调试系统设计与实现	1	1. 202012	1. 一种面向五金行业的仿真调试系统；专利	1. 2/5（导师第一）	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN112114529A	1. 第4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(72) 2.B(84)	6	6	0	0	12	10	10	0	0	是
51	信息	全日制专业学位硕士	冯婷婷	2111903174	控制工程	基于宽度学习的时间序列分类算法研究	2	1. 202105 2. 202107	1. 一种基于时序二维化和宽度学习的时间序列分类方法和系统；专利 2. 一种基于宽度学习的时间序列多分类方法及系统；专利	1. 2/4（二导第一） 2. 2/4（二导第一）	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. CN112766360A 2. CN113111913A	1. 第3章 2. 第4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(85) 2.B(75)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
52	信息	全日制专业学位硕士	花婷婷	2111903177	控制工程	人的介入提升深度学习应用精度的方法及其实例研究	3	1. 202102 2. 202107 3. 202110	1. 一种基于人的分枝介入的珍珠分拣方法；专利 2. 一种基于多算法集成的分枝介入珍珠分拣方法；专利 3. 一种基于多源信息融合的细粒度图像分类方法；专利	1. 2/4（导师第一） 2. 2/4（导师第一） 3. 2/4（导师第一）	1. 发明专利 2. 发明专利 3. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局 3. 国家专利局	1. CN112381127A 2. CN113159150A 3. CN113516156A	1. 第3章 2. 第3章 3. 第4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(80) 2.B(78)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是

浙江工业大学2022年春季申请硕士学位审核情况汇总表

序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果								2016级研究生申请学位情况 (列明符合文件哪一条)	评阅成绩	答辩委员会表决结果				学院学位评定分委员会审核结果					
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号	学位论文的关联性			所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数
53	信息	全日制专业学位硕士	宋涛	2111903178	控制工程	蛋白质结构模板检索算法设计及应用	1	1. 202108	1. 一种基于远程同源模板的蛋白质结构建模方法；专利	1. 2/6（导师第一）	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113257340A	1. 第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(83) 2.A(90)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
54	信息	全日制专业学位硕士	童伟	2111903179	控制工程	考虑源荷不确定性的主动配电网能量管理技术研究	2	1. 202007 2. 202007	1. 一种考虑源荷不确定性的光储电协调控制方法；专利 2. 一种适用于电热气等多能源系统的鲁棒运行优化方法；专利	1. 2/10（二导第一） 2. 2/9（二导第一）	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. CN111463809A 2. CN111476394A	1. 第2章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(80) 2.B(80)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
55	信息	全日制专业学位硕士	崔奇	2111093180	控制工程	非结构环境下移动机器人动态路径规划方法研究	1	已录用	移动机器人自主导航系统及上位机软件设计与实现；论文	1/4	B	计算机测量与控制	ISSN1671-4598	1. 第2、4章	符合：发表（含录用）B类及以上学术期刊论文1篇	1.A(85) 2.A(89)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
56	信息	全日制专业学位硕士	韩蔚然	2111903182	控制工程	基于多尺度与多区域候选ROI的非接触式心率检测算法研究	1	1. 202008	1. 一种基于多尺度视频的心率检测方法；专利	1. 2/6（二导第一）	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN111597891A	1. 第3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(82) 2.A(87)	6	6	0	0	12	10	10	0	0	是
57	信息	全日制专业学位硕士	邹铭扬	2111903183	控制工程	基于终端滑模的自主车辆路径跟踪控制研究	1	1. 202105	1. Path-Tracking Control For Autonomous Vehicles Using Double-Hidden-Layer Output Feedback Neural Network Fast Nonsingular Terminal Sliding Mode；论文	1. 2/4（二导第一）	1. SCI1区	1. Neural Computing And Applications	1. ISSN0941-0643	1. 第3章	符合：发表（含录用）B类及以上学术期刊论文1篇	1.A(86) 2.A(88)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
58	信息	全日制专业学位硕士	张钧涵	2111903184	控制工程	数据驱动的伺服电机控制系统故障诊断	2	1. 202007 2. 202108	1. 运动控制系统时频特征融合多故障分类；论文 2. 一种基于局部均值分解和支持向量机的网络攻击检测方法；专利	1. 2/2（二导第一） 2. 2/6（二导第一）	1. A 2. 发明专利	1. 小型微型计算机系统 2. 国家专利局	1. ISSN1000-1220 2. ZL201910834505.0	1. 第4章 2. 第3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(77) 2.B(71)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
59	信息	全日制专业学位硕士	施超	2111903185	控制工程	基于神经网络的显式模型预测控制	1	202008	基于深度学习的三自由度直升机显式模型预测控制方法；专利	2/6（导师第一）	发明专利	国家专利局	CN111580389A	1. 第3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(85) 2.B(83)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是

浙江工业大学2022年春季申请硕士学位审核情况汇总表

序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果								2016级研究生申请学位情况 (列明符合文件哪一条)	评阅成绩	答辩委员会表决结果				学院学位评定分委员会审核结果					
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号	学位论文的关联性			所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数
60	信息	全日制专业学位硕士	任聪	2111903186	控制工程	基于图像深度信息的能见度估计及系统开发	1	1. 202110	1. 一种基于场景深度的单幅图像能见度检测方法; 专利	1. 2/8 (二导第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113570554A	1. 第3、5章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(70) 2.B(84)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
61	信息	全日制专业学位硕士	甘燃	2111903187	控制工程	面向信号对抗领域的知识图谱构建及应用	2	1. 202109 2. 202107	1. 一种无线电信号攻防领域的知识图谱构建及查询推荐系统; 专利 2. 一种用于知识图谱补全任务的关键路径构建方法; 专利	1. 2/6 (二导第一) 2. 2/5 (二导第一)	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. CN113407728A 2. CN113111185A	1. 第3章 2. 第4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(84) 2.B(84)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
62	信息	全日制专业学位硕士	吴铨力	2111903188	控制工程	基于生成对抗网络的交通流预测及配时方案推荐系统	1	1. 202109	1. 一种基于时空图卷积-生成对抗网络的交通速度预测方法; 专利	1. 2/4 (导师第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113450561A	1. 第3-4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(84) 2.A(86)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
63	信息	全日制专业学位硕士	赵志明	2111903189	控制工程	基于多角度卷积的多模态脑肿瘤分割算法设计与实现	1	1. 202009	1. 一种基于多角度U-Net的医学图像分割方法; 专利	1. 2/6 (二导第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN111667488A	1. 第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(80) 2.A(85)	6	6	0	0	12	10	10	0	0	是
64	信息	全日制专业学位硕士	沈杰	2111903190	控制工程	区块链平台中的账户身份推断研究	2	1. 202107 2. 202104	1. 一种端到端的以太坊钓鱼账户检测方法和系统; 专利 2. 一种面向网络分类模型的数据增强方法; 专利	1. 2/5 (导师第一) 2. 2/4 (导师第一)	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. CN113111930A 2. CN112651430A	1. 第4章 2. 第5章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(84) 2.A(88)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
65	信息	全日制专业学位硕士	周涛	2111903191	控制工程	对抗样本检测系统的设计与实现	1	202111	1. 基于N+1类对抗训练的信号对抗样本检测器设计方法及系统; 专利	1. 2/3 (二导第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113642378A	1. 第4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.C(65) 2.B(70) 3.A(85)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
66	信息	全日制专业学位硕士	张毅凯	2111903193	控制工程	基于3D视觉的抛磨机器人轨迹规划方法研究	2	1. 202109 2. 202105	1. 一种基于高斯混合模型的工件三维重建方法; 专利 2. 一种基于3D视觉的机械磨床修复方法; 专利	1. 2/4 (导师第一) 2. 2/6 (导师第一)	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. CN113362463A 2. CN112862878A	第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.A(87) 2.B(84)	6	6	0	0	12	10	10	0	0	是
67	信息	全日制专业学位硕士	钱学成	2111903194	控制工程	无人驾驶推把机的感知与建图系统设计	1	202006	1. 基于单线激光雷达的平衡车室内定位与导航系统; 专利	1. 2/7 (导师第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN111308490A	1. 第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(78) 2.A(88)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
68	信息	全日制专业学位硕士	叶林辉	2111903195	控制工程	面向电磁信号处理的深度学习模型鲁棒性研究	2	202005	1. 面向语音识别系统的黑盒对抗攻击方法; 论文	1. 2/5 (导师第一)	1. A	1. 小型微型计算机系统	1. ISSN1000-1220	第4章	符合: 发表(含录用)B类及以上学术期刊论文1	1.A(89) 2.A(87)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是

浙江工业大学2022年春季申请硕士学位审核情况汇总表

序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果								2016级研究生申请学位情况（列明符合文件哪一条）	评阅成绩	答辩委员会表决结果				学院学位评定分委员会审核结果					
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号	学位论文的关联性			所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数
69	信息	全日制专业学位硕士	袁坤峰	2111903196	控制工程	基于数据映射技术的无线电调制识别方法研究	3	1. 202102 2. 202102 3. 202103	1. 一种无线电调制信号分类方法；专利 2. 一种基于图神经网络的单变量时间序列分类方法；专利 3. 一种基于多通道Diffpool的无线电信号	1. 2/4（导师第一） 2. 2/4（导师第一） 3. 2/5（导师第一）	1. 发明专利 2. 发明专利 3. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局 3. 国家专利局	1. CN112380950A 2. CN112380959A 3. CN112580598A	1. 第3章 2. 第4章 3. 第4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(83) 2.B(84)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
70	信息	全日制专业学位硕士	龙德	2111903198	控制工程	基于嵌入式平台的低速无人车软件设计	1	202107	一种基于三维激光雷达的路面异常检测方法；专利	2/6（二导第一）	发明专利	1. 国家专利局	CN113176585A	第4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(70) 2.B(82)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
71	信息	全日制专业学位硕士	徐博文	2111903200	控制工程	基于学习优化的智能电网分布式经济调度方法研究	4	1. 202110	1. An Alternative Learning-Based Approach for Economic Dispatch in Smart Grid; 论文	1. 2/6（二导第一）	1. SCI1区	1. IEEE Internet of Things Journal	1. ISSN2327-4662	1. 第3章	符合：发表（含录用）B类及以上学术期刊论文1篇	1.A(89) 2.A(94)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
72	信息	全日制专业学位硕士	王茜姿	2111903202	控制工程	基于RGB-D相机的人体动作识别与评估系统设计	1	202012	一种RGB-D图像特征融合的人体姿态实时估计方法；专利	2/4（二导第一）	发明专利	1. 国家专利局	CN112131928A	第2-3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(77) 2.B(84)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
73	信息	全日制专业学位硕士	王潇	2111903203	控制工程	文本多属性事理关系抽取及可视分析系统设计与实现	1	202110	1. 一种多属性事理关系抽取及可视分析方法；专利	1. 2/4（导师一作）	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113468328A	1. 第3-5章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(75) 2.B(80)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
74	信息	全日制专业学位硕士	徐嘉康	2111903205	控制工程	蛋白质构象两阶段几何优化算法设计及系统开发	1	1. 202108	1. 一种基于残基间距离优化的差分进化蛋白质结构预测方法；专利	1. 2/6（导师第一）	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113241116A	1. 第3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(85) 2.A(93)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
75	信息	全日制专业学位硕士	崔慧	2111903206	控制工程	面向无线电信号的少样本增强识别研究	1	202011	1. 一种基于滑动可训练算子的信号深度学习分类方法；专利	1. 2/8（导师第一）	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN111985327A	1. 第3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(83) 2.A(86)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
76	信息	全日制专业学位硕士	张颖	2111903207	控制工程	基于三元组抽取的时序数据可视分析系统设计与实现	1	202110	一种基于三元组抽取的时序数据可视分析方法；专利	2/4（导师第一）	发明专利	国家专利局	CN113505220A	第3-5章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.C(68) 2.A(85) 3.A(85)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是

浙江工业大学2022年春季申请硕士学位审核情况汇总表

序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果								2016级研究生申请学位情况 (列明符合文件哪一条)	评阅成绩	答辩委员会表决结果				学院学位评定分委员会审核结果					
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号	学位论文的关联性			所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数
77	信息	全日制专业学位硕士	崔朱帆	2111903208	控制工程	轨道列车障碍物检测仿真系统研究	1	1. 202110	1. 一种基虚幻引擎的轨道障碍物检测仿真平台的构建方法;专利	1. 2/3 (二导第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113495495A	1. 第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.A(88) 2.A(85)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
78	信息	全日制专业学位硕士	朱城超	2111903209	控制工程	基于视频序列的高空抛物物检测算法研究	3	1. 202105 2. 202108 3. 202109	1. 一种基于相位相关的场景偏移检测方法和系统; 专利 2. 一种基于背景建模与深度学习的高空抛物物检测方法及系统; 专利 3. 一种基于目标跟踪网络的高空抛物物检测方法及系	1. 2/7 (导师第一) 2. 2/7 (导师第一) 3. 2/7 (导师第一)	1. 发明专利 2. 发明专利 3. 发明专利	1. 国家知识产权局 2. 国家知识产权局 3. 国家知识产权局	1. CN112800881A 2. CN113223081A 3. CN113362374A	1. 第2章 2. 第4章 3. 第4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(78) 2.B(84)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
79	信息	全日制专业学位硕士	周宇	2111903210	控制工程	融合实体信息的关系抽取研究及应用	1	1. 202110	1. 一种基于自注意力的三元组抽取方法; 专利	1. 2/8 (导师第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113495929A	1. 第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(83) 2.B(84)	6	6	0	0	12	10	10	0	0	是
80	信息	全日制专业学位硕士	王琪	2111903211	控制工程	伺服电机系统的安全状态估计研究	2	1. 202001 2. 202110	1. 基于投影中间观测器的网络化运动控制系统攻击估计方法; 专利 2. 一种基于类龙伯格观测器的网络化运动控制系统攻击辨识方法; 专利	1. 2/6 (导师第一) 2. 1/8	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. CN110647033A 2. CN113489673A	1. 第4-5章 2. 第4-5章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(82) 2.A(86)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
81	信息	全日制专业学位硕士	林臻谦	2111903212	控制工程	面向时空数据的图网络构建及应用研究	2	1. 202008 2. 202102	1. 一种基于时序交通图网络的交通运行状态分类方法; 专利 2. 一种基于生成式对抗网络的交通流预测方法; 专	1. 2/9 (导师第一) 2. 2/7 (导师第一)	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. CN111599170A 2. CN112330952A	1. 第4章 2. 第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.A(89) 2.A(87)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
82	信息	全日制专业学位硕士	俞翎翎	2111903213	控制工程	面向ROS移动机器人视觉目标跟踪系统的网络攻击策略设计	1	1. 202104	1. 一种针对机器人操作系统ROS消息的攻击方法; 专利	1. 2/4 (导师第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN112738022A	1. 第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(81) 2.A(85)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
83	信息	全日制专业学位硕士	吴长安	2111903214	控制工程	面向深度学习模型的对抗攻击防御方法研究	3	1. 已录用 2. 202109 3. 202101	1. 基于通用逆扰动的对抗防御方法; 论文 2. 一种基于逐层相关性传播的对抗样本检测方法和装置; 专利 3. 基于差分隐私指数机制的模型窃取防御方法和装置; 专利	1. 2/5 (导师第一) 2. 2/2 (导师第一) 3. 2/3 (导师第一)	1. A 2. 发明专利 3. 发明专利	1. 自动化学报 2. 国家专利局 3. 国家专利局	1. ISSN0254-4156 2. CN113378985A 3. CN112241554A	1. 第3章 2. 第4章 3. 第2章	符合: 发表(含录用)B类及以上学术期刊论文1篇	1.A(96) 2.A(85)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是

浙江工业大学2022年春季申请硕士学位审核情况汇总表

序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果								2016级研究生申请学位情况 (列明符合文件哪一条)	评阅成绩	答辩委员会表决结果				学院学位评定分委员会审核结果					
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号	学位论文的关联性			所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数
84	信息	全日制专业学位硕士	舒晓翔	2111903215	控制工程	基于模糊预测控制的车辆轨迹规划与跟踪控制	1	已录用	1. 基于风险评估的自主车辆主动避障预测控制; 论文	1. 2/4(导师第一)	1. B	1. 浙江工业大学学报	1.ISSN1006-4303	1. 第3章	符合: 发表(含录用)B类及以上学术期刊论文1篇	1.B(82) 2.B(73)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
85	信息	全日制专业学位硕士	俞晓锋	2111903216	控制工程	木材侧孔机控制系统的设计与开发	1	202109	一种木材侧孔机的多模式加工控制方法; 专利	2/7(导师第一)	发明专利	国家专利局	CN113352421A	第5章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(84) 2.B(80)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
86	信息	全日制专业学位硕士	夏启剑	2111903217	控制工程	基于改进YOLOv3-tiny的工厂违规行为检测与跟踪系统	1	1. 202105	1. 一种基于YOLOV3网络和kcf跟踪算法的安全帽检测跟踪方法; 专利	1. 2/7(导师第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN112802059A	1. 第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(80) 2.B(78)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
87	信息	全日制专业学位硕士	应皓哲	2111903218	控制工程	边云协同的嵌入式车载网关系统设计与实现	2	1. 202105 2. 202104	1. 一种面向多嵌入式网关设备接入的远程监控系统; 专利 2. 一种基于嵌入式设备的远程通信控制系统; 专利	1. 2/5(导师第一) 2. 2/5(导师第一)	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. CN112822049A 2. CN112671898A	1. 第4章 2. 第4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.A(89) 2.A(85)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
88	信息	全日制专业学位硕士	郑俊杰	2111903219	控制工程	基于激光雷达的自动驾驶感知攻防	2	1. 202104 2. 202109	1. 一种基于激光雷达和深度学习的植株3D建模的方法和系统; 专利 2. 一种针对激光雷达的对抗样本生成方法和系统; 专利	1. 2/7(导师第一) 2. 2/6(导师第一)	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. CN112712589A 2. CN113361565A	1. 第3章 2. 第4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(80) 2.A(85)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
89	信息	全日制专业学位硕士	张天宇	2111903220	控制工程	智能视觉数据采集分析系统软件设计和开发	1	202103	1. 可自动筛选照片的景区自动拍照系统及景区自动拍照方法; 专利	1. 2/3(导师第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN112464012A	第2-3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(80) 2.B(70)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
90	信息	全日制专业学位硕士	孙云坤	2111903221	控制工程	基于超平面神经网络的生物质经济燃烧预测控制	1	1. 已录用	1. 多变量非线性系统超平面神经网络辨识算法设计; 论文	1. 2/4(导师第一)	1. B	1. 浙江工业大学学报	1. ISSN1006-4303	1. 第2-3章	符合: 发表(含录用)B类及以上学术期刊论文1篇	1.B(84) 2.B(78)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
91	信息	全日制专业学位硕士	陈思迪	2111903222	控制工程	便携式拉曼光谱采集系统设计	1	1. 202106	1. 一种基于拉曼光谱的便携式微量毒品和爆炸物检测仪; 专利	1. 2/5(导师第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113008869A	1. 第3-4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.C(69) 2.B(82) 3.B(78)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
92	信息	全日制专业学位硕士	陈璐瑶	2111903223	控制工程	面向动态场景的多视点采集与三维重建系统设计	2	1. 202010 2. 202007	1. 一种高图像质量的虚拟视点绘制方法及GPU加速; 论文 2. 一种自由视点视频的高图像质量虚拟视点绘制方法; 专利	1. 1/4(一作) 2. 2/5(导师第一)	1. A 2. 发明专利	1. 小型微型计算机系统 2. 国家专利局	1. ISSN1000-1220 2. CN111385554A	1. 第2章 2. 第2章	符合: 发表(含录用)B类及以上学术期刊论文1篇	1.B(84) 2.B(75)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是

浙江工业大学2022年春季申请硕士学位审核情况汇总表

序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果								2016级研究生申请学位情况 (列明符合文件哪一条)	评阅成绩	答辩委员会表决结果				学院学位评定分委员会审核结果						
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号	学位论文的关联性			所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	是否通过审核
93	信息	全日制专业学位硕士	李炜	2111903224	控制工程	基于昇腾处理器的指节纹和指静脉识别系统硬件设计	1	1. 202106	1. 一种基于昇腾处理器的指节纹和指静脉身份识别装置; 专利	1. 2/6 (导师第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113052072A	1. 第3章		符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(81) 2.A(85)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
94	信息	全日制专业学位硕士	张鸿锐	2111903225	控制工程	智能电子助视器中的文档识别算法开发和优化	1	1. 202103	1. 一种景区照片无关人像去除的方法; 专利	1. 2/3 (导师第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN112446820A	1. 第3-4章		符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(84) 2.B(82)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
95	信息	全日制专业学位硕士	赵怡彬	2111903227	控制工程	基于耦合电感的高压变流器研究	1	1. 202106	1. 一种基于耦合电感的高增益储能降压转换器; 专利	1/9	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN112953240A	1. 第2-5章		符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.A(93) 2.B(83)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
96	信息	全日制专业学位硕士	邱君瀚	2111903228	控制工程	专利技术价值评估系统的设计与实现	2	1. 202107 2. 202109	1. 一种基于网络特征的专利技术质量分级方法及系统; 专利 2. 结合网络特征和标准分数的专利质量评估方法及系统; 专利	1. 2/7 (导师第一) 2. 2/7 (导师第一)	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. CN113112379A 2. CN113361872A	1. 第4章 2. 第5章		符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(75) 2.B(75)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
97	信息	全日制专业学位硕士	姚虹蛟	2111903230	控制工程	基于深度学习的电磁调制信号去噪技术研究	2	1. 202102 2. 202107	1. 一种基于生成对抗网络的深度学习信号增强方法; 专利 2. 一种基于深度学习的电磁调制信号去噪方法及系统; 专利	1. 2/5 (导师第一) 2. 2/5 (导师第一)	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. CN112380939A 2. CN113111720A	1. 第2章 2. 第2-4章		符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(84) 2.A(85)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
98	信息	全日制专业学位硕士	陈姝瑾	2111903231	控制工程	基于观测器的Buck型变换器抗干扰控制研究	1	1. 已录用	1. 基于GPI观测器的Buck型变换器趋近律控制; 论文	1. 2/3(导师第一)	1. B	1. 计算机测量与控制	1. ISSN1671-4598	1. 第5章		符合: 发表(含录用) B类及以上学术期刊论文1篇	1.B(74) 2.A(93)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
99	信息	全日制专业学位硕士	罗帅	2111903232	控制工程	卷筒标签切割机控制系统的开发与实现	1	202105	一种基于静态链表的高安全性文件存储方法; 专利	2/7 (二导第一)	发明专利	1. 国家专利局	CN112835746A	第4章		符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.A(92) 2.A(85)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
100	信息	全日制专业学位硕士	陈重	2111903233	控制工程	室内移动机器人底盘运动控制系统设计与开发	2	1. 202108 2. 202012	1. 一种移动机器人的高效性局部路径控制方法; 专利 2. 一种两轮自平衡移动机器人的越障运动控制方	1. 2/7 (二导第一) 2. 2/7 (二导第一)	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. CN113219973A 2. CN112051842A	1. 第4章		符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(80) 2.B(84)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是

浙江工业大学2022年春季申请硕士学位审核情况汇总表

序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果								2016级研究生申请学位情况 (列明符合文件哪一条)	评阅成绩	答辩委员会表决结果				学院学位评定分委员会审核结果						
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号	学位论文的关联性			所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	是否通过审核
101	信息	全日制专业学位硕士	顾淳涛	2111903234	控制工程	基于深度学习的电磁信号识别对抗攻防研究	2	1. 202101 2. 202109	1. 基于自动编码器的电磁信号调制类型识别的通用对抗扰动生成方法；专利 2. 基于生成式对抗网络的信号调制类型识别攻击的防御方法；专利	1. 2/4（导师第一） 2. 2/6（导师第一）	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. CN112215078A 2. CN113378644A	1. 第3章 2. 第4章		符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(88) 2.A(86)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
102	信息	全日制专业学位硕士	童天航	2111903235	控制工程	基于联邦学习的图神经网络算法设计与实现	1	1. 202109	1. 一种基于隐私保护的多社交平台用户推荐方法和系统；专利	1. 2/7（二导第一）	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113407860A	1. 第4章		符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(83) 2.A(87)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
103	信息	全日制专业学位硕士	张建林	2111903236	控制工程	基于多数据源融合的医保审核知识图谱构建及应用	2	1. 202109 2. 202107	1. 一种基于知识图谱的医保医疗单据审核方法及其系统；专利 2. 一种跨语言知识图谱对齐与融合方法、装置及存储介质；专利	1. 2/6（二导第一） 2. 2/6（二导第一）	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. CN113360671A 2. CN113111657A	1. 第3章 2. 第4章		符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(80) 2.B(84)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
104	信息	全日制专业学位硕士	汪晨浩	2111903237	控制工程	基于模型设计的无位置传感器永磁同步电机控制系统研发	1	已录用	1. 基于STM32-MAT的交流永磁同步电机驱动控制系统开发；论文	1. 2/2（导师第一）	1. B	1. 浙江工业大学学报	ISSN1006-4303	第1、4、6章		符合：发表（含录用）B类及以上学术期刊论文1篇	1.B(79) 2.B(73)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
105	信息	全日制专业学位硕士	张龙源	2111903238	控制工程	面向联邦学习的中毒攻击及其防御方法研究	1	1. 202107	1. DeepPoison: Feature Transfer Based Stealthy Poisoning Attack for DNNs；论文	1. 2/5（导师第一）	1. SCI2区	1. IEEE Transactions on Circuits and Systems II	1. ISSN1549-7747	1. 第2章		符合：发表（含录用）B类及以上学术期刊论文1篇	1.B(80) 2.B(83)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
106	信息	全日制专业学位硕士	袁少楠	2111903239	控制工程	基于脑白质图谱的图像认知训练大脑可塑性研究	1	1. 202009	1. 一种基于深度网络学习的颅神经自动成像方法；专利	1. 2/6（导师第一）	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN111710010A	1. 第3章		符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(90) 2.B(81)	6	6	0	0	12	10	10	0	0	是
107	信息	全日制专业学位硕士	章燕	2111903240	控制工程	深度强化学习的中毒攻击及其应用研究	1	1. 已录用	1. 深度强化学习的攻防与安全性分析综述；论文	1. 2/6（导师第一）	1. A	1. 自动化学报	1. ISSN0254-4156	1. 第1章		符合：发表（含录用）B类及以上学术期刊论文1篇	1.A(93) 2.A(90)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
108	信息	全日制专业学位硕士	童涛	2111903241	控制工程	两轮自平衡消防机器人局部路径规划研究	1	1. 202107	1. 一种两轮自平衡机器人的地面与障碍物区分识别方法；专利	1. 2/8(二导第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113156948A	1. 第3章		符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(78) 2.B(73)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是

浙江工业大学2022年春季申请硕士学位审核情况汇总表

序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果							2016级研究生申请学位情况 (列明符合文件哪一条)	评阅成绩	答辩委员会表决结果				学院学位评定分委员会审核结果						
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号			学位论文的关联性	所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数
109	信息	全日制专业学位硕士	林阳阳	2111903242	控制工程	保服务质量的隐私位置隐私保护方法研究	1	1. 202102	1. 一种基于差分隐私的保服务质量的隐私位置隐私保护方法; 专利	1. 2/4 (导师第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN112364379A	1. 第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(78) 2.A(85)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
110	信息	全日制专业学位硕士	石清波	2111903243	控制工程	欺骗攻击下的安全协作定位研究	1	1. 202103	1. 一种基于双重检测的无线传感器网络安全定位方法; 专利	1. 2/4 (导师第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN112533134A	1. 第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(80) 2.A(85)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
111	信息	全日制专业学位硕士	夏浩	2111903244	控制工程	基于视觉定位的多机器人协作搬运策略研究	1	1. 已录用	1. 基于DMPC的多机械臂协同操作控制; 论文	1. 1/4	1. A	1. 高技术通讯	ISSN1002-0470	第3章	符合: 发表(含录用)B类及以上学术期刊论文1篇	1.B(78) 2.B(83)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
112	信息	全日制专业学位硕士	刘奇	2111903245	控制工程	异步电机无速度传感器低速性能提升研究	1	202109	1. 一种精确电压补偿的异步电机全阶观测器低速性能提升方法; 专利	1. 2/3(二导第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	CN113395029A	1. 第5章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.A(86) 2.A(88)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
113	信息	全日制专业学位硕士	周俊阳	2111903246	控制工程	消防机器人火源识别与精准扑灭算法设计	1	1. 202109	1. 一种消防机器人火源定位及灭火控制方法; 专利	1. 2/7(二导第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113413564A	1. 第4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.A(85) 2.A(85)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
114	信息	全日制专业学位硕士	徐晓东	2111903248	控制工程	基于深度图卷积网络的虚假新闻检测与传播控制研究	3	1. 202007 2. 202001 3. 202108	1. 一种基于网络增速的虚假信息识别方法及其装置; 专利 2. 一种基于梯度信息的信息传播控制方法; 专利 3. 一种融合多模态特征的虚假信息检测方法和装置; 专利	1. 2/3 (导师第一) 2. 2/4 (导师第一) 3. 2/3 (导师第一)	1. 发明专利 2. 发明专利 3. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局 3. 国家专利局	1. CN111428151A 2. CN110661696A 3. CN113283535A	1. 第2章 2. 第4章 3. 第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.A(86) 2.B(84)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
115	信息	全日制专业学位硕士	潘显波	2111903249	控制工程	脑组织云重建系统的客户端及服务器的设计与开发	1	202109	1. 基于全自动三维成像的听神经瘤手术路径自动规划方法; 专利	1. 2/9 (除导师第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113349925A	1. 第4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(76) 2.B(78)	6	6	0	0	12	10	10	0	0	是
116	信息	全日制专业学位硕士	杨浩	2111903250	控制工程	电磁信号识别的对抗样本检测方法研究	2	1. 202109 2. 202102	1. 一种基于随机变换和小波重构的信号对抗样本检测方法; 专利 2. 一种基于LID的信号对抗样本检测器设计方法;	1. 2/6 (导师第一) 2. 2/6 (导师第一)	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. CN113378643A 2. CN112347844A	1. 第4章 2. 第5章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.A(85) 2.A(87)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是

浙江工业大学2022年春季申请硕士学位审核情况汇总表

序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果								2016级研究生申请学位情况 (列明符合文件哪一条)	评阅成绩	答辩委员会表决结果				学院学位评定分委员会审核结果					
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号	学位论文的关联性			所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数
117	信息	全日制专业学位硕士	周磊	2111903251	控制工程	基于拓扑图嵌入的交通数据推演方法研究	2	1. 202008 2. 202104	1. 一种基于SAE-LSTM-SAD的道路交通拥堵传播预测方法; 专利 2. 基于空域图卷积神经网络的SCATS系统道路交通预测方法; 专利	1. 2/7 (导师第一) 2. 2/7 (导师第一)	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. ZL201910777261.7 2. ZL201911298731.8	1. 第3章 2. 第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.A(90) 2.B(82)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
118	信息	全日制专业学位硕士	袁李婷	2111903252	控制工程	五金机器人生产线的布局设计与物流优化研究	1	202012	1. 一种结合人机工程的五金数字生产线布局优化方法; 专利	1. 2/4(二导第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN112084632A	1. 第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(83) 2.B(77)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
119	信息	全日制专业学位硕士	郑琳琳	2111903253	控制工程	蛋白质与ATP绑定残基预测方法的研究与实现	1	202103	1. 一种基于深度卷积网络的ATP绑定残基预测方法; 专利	1. 2/6 (二导第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN112466392A	1. 第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.A(91) 2.A(87)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
120	信息	全日制专业学位硕士	刘壮壮	2111903255	控制工程	针对深度学习模型的侧信道攻击研究	1	202107	1. 基于侧信道信息的深度神经网络黑盒对抗样本生成方法及系统; 专利	1. 2/8(导师第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN112111731A	第3-4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(84) 2.A(87)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
121	信息	全日制专业学位硕士	丁涛	2111903257	控制工程	基于FPGA的多轴运动控制器设计与实现	1	202106	一种基于FPGA的高性能裁床运动控制系统; 专利	1. 2/7(二导第一)	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN112925268A	1. 第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(82) 2.A(86)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
122	信息	全日制专业学位硕士	范永	2111903261	控制工程	驱控一体化智能手套机运动控制系统的设计与开发	1	202108	一种可自由编程的智能手套机运动控制系统的示教方法; 专利	2/7 (导师第一)	发明专利	国家专利局	CN113220207A	第4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(73) 2.B(70)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
123	信息	全日制专业学位硕士	仰宗峰	2111903262	控制工程	基于ZYNQ的前视声呐信号处理硬件系统设计	1	202107	一种基于ZYNQ的前视声呐信号处理硬件系统; 专利	2/5 (二导第一)	发明专利	国家专利局	CN113127069A	第3-4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(83) 2.B(80)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
124	信息	全日制专业学位硕士	牛彦	2111903263	控制工程	基于U-Net网络和多通道多注意力机制的肺部CT图像去噪方法研究	1	202102	1. 基于噪声先验的CNN医学CT图像去噪方法; 专利	1. 2/5 (导师第一)	发明专利	国家专利局	1. CN112419169A	第2-3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(77) 2.B(83)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
125	信息	全日制专业学位硕士	巫浩奇	2111903264	控制工程	基于嵌入式平台的室内移动服务机器人设计	1	202107	一种深度相机与单线激光雷达融合的移动机器人避障方法; 专利	2/6 (二导第一)	发明专利	国家专利局	CN113110451A	第4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(74) 2.B(83)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是

浙江工业大学2022年春季申请硕士学位审核情况汇总表

序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果								2016级研究生申请学位情况 (列明符合文件哪一条)	评阅成绩	答辩委员会表决结果				学院学位评定分委员会审核结果					
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号	学位论文的关联性			所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数
126	信息	全日制专业学位硕士	陶如梦	2111903265	控制工程	基于图像匹配的切割机巡边定位方法研究与实现	1	202105	一种基于Harris角点检测与NCC匹配的目标识别定位方法; 专利	2/7(导师第一)	发明专利	国家专利局	CN112819009A	第4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.A(86) 2.B(73)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
127	信息	全日制专业学位硕士	王永琦	2111903266	控制工程	智能电表软件的白盒测试方法研究	1	202107	基于轻量级测试框架的智能电能表软件白盒交叉测试方法; 专利	1. 2/2(导师第一)	发明专利	国家专利局	CN113110999A	第5章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(70) 2.B(78)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
128	信息	全日制专业学位硕士	薛茗	2111903267	控制工程	指尖OCT体数据的轻量级去噪算法设计与实现	1	202106	基于轻量级三维卷积神经网络的手指OCT体数据去噪方法; 专利	2/6(导师第一)	发明专利	国家专利局	CN113034475A	第3-4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(81) 2.B(79)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
129	信息	全日制专业学位硕士	权欣文	2111903268	控制工程	基于STM32的低压伺服控制系统设计	2	202102	1. 一种基于模型辅助的线性自抗扰永磁同步电机控制方法; 专利	1. 2/4(导师第一)	发明专利	国家专利局	1. CN112398397A	1. 第4-5章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(81) 2.B(70)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
130	信息	全日制专业学位硕士	程茂恒	2111903269	控制工程	基于GRU模型的交通拥堵预警及运营评价系统设计	1	202109	一种基于门控循环单元神经网络的交通拥堵预警方法; 专利	2/4(导师第一)	发明专利	国家专利局	CN113449905A	第2-3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(82) 2.B(77)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
131	信息	全日制专业学位硕士	易新伟	2111903270	控制工程	基于降维映射和迁移学习的智能电网隐层FDI攻击入侵检测	2	1. 202010 2. 202103	1. 一种基于局部线性嵌入和极限学习机的隐层虚假数据注入攻击检测方法; 专利 2. 一种基于深度信念网络和迁移学习的隐层虚假数据注入攻击检测方法; 专	1. 2/4(导师第一) 2. 2/5(导师第一)	1. 发明专利 2. 发明专利	1. 国家专利局 2. 国家专利局	1. CN111783845A 2. CN112560079A	1. 第3章 2. 第4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.A(90) 2.A(85)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
132	信息	全日制专业学位硕士	尹超	2111903271	控制工程	基于ARM的载床运动控制器开发与实现	1	202106	一种载床拐角轨迹跟踪高精度插值控制方法; 专利	2/7(二导师第一)	发明专利	国家专利局	CN112965443A	第3章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(84) 2.A(85)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
133	信息	全日制专业学位硕士	段明明	2111903272	控制工程	基于多传感器信息融合的车载称重系统的设计	1	202108	一种动态车载称重系统的传感器故障检测方法; 专利	2/4(导师第一)	发明专利	国家专利局	CN113203464A	第3-4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.B(83) 2.B(76)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
134	信息	全日制专业学位硕士	李鸣俊	2111903273	控制工程	基于EtherCAT的冲压机械手控制系统开发与实现	1	202103	一种上下料机械手安全区快速在线示教方法; 专利	2/8(导师第一)	发明专利	国家专利局	CN112518714A	第4章	符合: 公开与论文相关发明专利1项	1.A(85) 2.B(80)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是

浙江工业大学2022年春季申请硕士学位审核情况汇总表

序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果								2016级研究生申请学位情况（列明符合文件哪一条）	评阅成绩	答辩委员会表决结果				学院学位评定分委员会审核结果					
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号	学位论文的关联性			所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数
135	信息	全日制专业学位硕士	刘瑞	2111903274	控制工程	数据驱动的城市区域路网交通状态判别方法研究	1	202109	一种基于聚类和图卷积网络的路网交通状态判别方法；专利	2/4（导师第一）	发明专利	国家专利局	CN113450562A	第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(77) 2.B(76)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
136	信息	全日制专业学位硕士	倪伟琦	2111903275	控制工程	基于鲁棒预测控制的移动机器人高效视觉伺服控制	1	已录用	荷载不确定移动机器人视觉伺服系统鲁棒预测控制；论文	2/3（导师第一）	A	控制理论与应用	ISSN1000-8152	第3-4章	符合：发表（含录用）B类及以上学术期刊论文1篇	1.B(76) 2.A(92)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
137	信息	全日制专业学位硕士	张芝鑫	2111903276	控制工程	复杂负荷下多储能功率变流器的并网运行控制策略研究	1	202110	一种复杂负荷下多机并联储能功率变流器的并网控制方法；专利	2/4（二导第一）	发明专利	国家专利局	CN113472006A	第2-3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(84) 2.A(90)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
138	信息	全日制专业学位硕士	侯志鹏	2111903278	控制工程	自主推耙机控制系统设计	1	202109	1. 面向无人推耙机的通信系统；专利	1. 1/4	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113452748A	1. 第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(86) 2.A(85)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
139	信息	全日制专业学位硕士	王立凯	2111903279	控制工程	基于嵌入式平台的染色布匹瑕疵检测软件设计	1	1. 202107	1. 一种结合注意力机制的轻量级小目标检测方法；专利	1. 2/5（导师第一）	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113065558A	1. 第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(75) 2.A(87)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
140	信息	全日制专业学位硕士	周宝	2111903280	控制工程	基于深度学习的电感磁芯表面缺陷检测方法研究	1	202007	一种基于深度学习的保温杯表面的缺陷检测方法；专利	2/4（导师第一）	发明专利	国家专利局	CN111462092A	第4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(70) 2.B(83)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
141	信息	全日制专业学位硕士	朱振强	2111903281	控制工程	基于深度学习的中药饮片识别研究	1	202109	1. 基于深度残差网络的中药饮片识别方法及系统；专利	1. 2/7（二导第一）	发明专利	国家专利局	1. CN113361564A	第3-5章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(77) 2.A(85)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
142	信息	全日制专业学位硕士	王保佳	2111903282	控制工程	基于均方误差和简约海森矩阵的反应动力学参数估计	1	201205	一种针对反应过程机理建模的可估参数子集选择方法；专利	2/4（导师第一）	发明专利	国家专利局	CN112818558A	第4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(91) 2.A(87)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
143	信息	全日制专业学位硕士	吴昊	2111903283	控制工程	面向AGV应用的二维码定位算法研究	1	202104	一种基于改进二维码的AGV定位及导航方法；专利	2/4（导师第一）	发明专利	国家专利局	CN112686070A	第3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(79) 2.B(71)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
144	信息	全日制专业学位硕士	卢帅领	2111903284	控制工程	基于Scilab和ns-3的网络化控制系统联合仿真平台设计	1	202104	1. 一种基于TCP套接字的SCILAB与NS3协同仿真接口方法；专利	1. 2/4（导师第一）	发明专利	国家专利局	1. CN112699515A	第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(85) 2.B(80)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是

浙江工业大学2022年春季申请硕士学位审核情况汇总表

序号	学院	申请类别	姓名	学号	授予学位专业名称	学位论文题目	学习期间取得的学术成果								2016级研究生申请学位情况 (列明符合文件哪一条)	评阅成绩	答辩委员会表决结果				学院学位评定分委员会审核结果					
							成果总数	发表/获奖时间	成果名称	作者排序	成果等级	成果出处	刊号	学位论文的关联性			所作贡献的具	委员会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数	分委员会人数	参会人数	同意票数	不同意票数	弃权票数
145	信息	全日制专业学位硕士	李想	2111903285	控制工程	基于双B样条的手机点胶轨迹插补算法研究	1	已录用	1. 基于双B样条的手机点胶轨迹插补算法研究；论文	1. 2/2（导师第一）	1. B	1. 浙江工业大学学报	1.ISSN1006-4303	第2、3、5章	符合：发表（含录用）B类及以上学术期刊论文1篇	1.B(81) 2.B(83)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
146	信息	全日制专业学位硕士	喻东	2111903286	控制工程	胃肠镜视频关键帧提取与图像预处理系统的设计	1	202103	包含信息筛选与融合修复的胃肠道内窥镜图像预处理方法；专利	2/6(二导第一)	发明专利	国家专利局	CN113139929A	第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(75) 2.B(82)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
147	信息	全日制专业学位硕士	赵丽丽	2111903287	控制工程	融合人的认知模型的模糊支持向量机算法及其应用	1	202104	1. 一种基于人的生理认知特点对苹果精细化分拣的分类方法；专利	1. 2/4（导师第一）	1. 发明专利	国家专利局	1. CN112668645A	1. 第3章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(84) 2.B(84)	5	5	0	0	12	10	10	0	0	是
148	信息	全日制专业学位硕士	白岩松	2111903289	控制工程	蛋白质特征提取及其在DNA绑定残基预测问题上的应用	1	1. 202105	1. 一种基于结构特征的DNA绑定残基预测方法；专利	1. 2/6（导师第一）	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN112837740A	1. 第4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.A(87) 2.A(85)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是
149	信息	全日制专业学位硕士	汪蕾	2111903290	控制工程	低压台区微电网能量管理技术研究及系统开发	1	202007	1. 一种综合能源系统最优潮流优化方法；专利	1. 2/9（二导第一）	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN111463791A	1. 第4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(78) 2.A(87)	4	4	0	0	12	10	10	0	0	是
150	信息	全日制专业学位硕士	鄢琪	2111903293	控制工程	蛋白质多模态构象优化算法设计及系统开发	1	202109	1. 一种基于残基距离增强搜索的蛋白质结构预测方法；专利	1. 2/5（导师第一）	1. 发明专利	1. 国家专利局	1. CN113380319A	1. 第3-4章	符合：公开与论文相关发明专利1项	1.B(70) 2.A(86)	3	3	0	0	12	10	10	0	0	是