

## 精密制造及现代控制技术实验室报告会安排

姓名	年级	研究方向	日期	周次
陈 起	14博	拓扑优化	2016/3/17	第3周
王瑞洲	12博	精密定位		
刘 敏	13博	拓扑优化	2016/3/24	第4周
甘金强	13博	精密定位		
莫嘉嗣	13博	预答辩	2016/3/31	第5周
汪启亮	11博			
金莫辉	11博			
童艺龙	14硕	精密定位	2016/4/7	第6周
陈英皇	15博	微传感器		
凌璐祥	14硕	基于FPGA的目标实时跟踪	2016/4/14	第7周
李 海	14博	机器视觉		
周浩朋	14硕	基于kinect的机器人示教	2016/4/21	第8周
吴 衡	14博	机器视觉		
简智聪	14硕	并联机构视觉测量	2016/4/28	第9周
詹镇辉	14博	机构可靠性		
陈婵媛	14硕	可重构模块化机器人的控制	2016/5/5	第10周
张浩栋	15博	机器人系统稳定性		
王 恺	14博	双臂机器人人机协同作业	2016/5/12	第11周
曾 磊	14硕	并联机器人控制		
刘景辉	13硕	焊接机器人	2016/5/19	第12周
胡 凯	13硕	拓扑优化		
劳鋈沂	13硕	肌电假手		
陈桂生	13硕	外加阻尼柔顺铰链研究	2016/5/26	第13周
邓 汛	13硕	机器视觉		
陈勋漫	13硕	双臂机器人控制	2016/6/2	第14周
周德文	13硕	机器视觉		
刘 胜	12博	并联机器人动力学控制	2016/6/16	第16周
陆毅华	15博	机器视觉		
单译琳	15博	机器视觉	2016/6/23	第17周
冯锴	15硕	嵌入式机器视觉		
汤怀艳	15硕	读书报告	2016/6/30	第18周
郑养龙	15硕	读书报告		
余竞	15硕	精密定位		
张金婴	15硕	读书报告	2016/7/7	第19周
蒋晓孟	15硕	柔顺机构动力学		
张洪川	15硕	读书报告	2016/7/14	第20周
崔超宇	15硕	软体机器人的驱动、设计、仿真		
郭浩	15硕	软体机器人的设计、仿真		
张志远	15硕	柔顺精密定位		

注意：1、实验室要求PPT为英文；2、如个人遇时间冲突，请务必提前与其他同学交换；3、博一、硕一同学可就自己研究方向做一次读书报告；4、在职博士生可根据自身情况自愿加入实验室报告会