



同济大学航空航天与力学学院

研究生论文选题报告

姓名	学号	导师	题目
刘佳奇	1910726	徐 鉴	考虑复杂地形足地交互作用的人体-外骨骼耦合系统动力学建模与自适应控制
齐志凤	2010525	孙秀婷	仿蠕虫移动机器人的柔性驱动设计与实验
郑云飞	1910727	徐 鉴	未知环境下仿蠕虫移动机器人滑移控制及路径规划
李婧瑜	2030881	宋汉文	基于灵敏度分析的机器人标定方法评估及参数修正
吴 彪	2030870	方明霞	汽车刚弹耦合振动系统的时滞主动控制
杨简宁	2030882	宋汉文	基于多点动捕测量的工业机器人工况模态分析与动力学参数辨识

答辩委员会

徐 鉴	同济大学航空航天与力学学院	教授	主席
宋汉文	同济大学航空航天与力学学院	教授	委员
方明霞	同济大学航空航天与力学学院	教授	委员
孙秀婷	同济大学航空航天与力学学院	副教授	委员
张 舒	同济大学航空航天与力学学院	副教授	委员

时间：2021 年 11 月 2 日 周二 14: 00-17: 00

地点：同济大学彰武路校区东大楼三楼中厅