

| 序 | 姓名  | 学号           | 专业      | 申请学位类 | 成果说明   | 评分  | 是否通过  |
|---|-----|--------------|---------|-------|--|-----|-------|
| 1 | 华子扬 | 202130510001 | 控制科学与工程 | 工学硕士  | Dual-dip long-period fiber gratings for directional bending measurement, Intensity-Modulated Refractometer with Long-Period Fiber Gratings Near Turn-Around Point for Low Refractive Index Detection, ICOCN, E, 一作<br>Intensity-Modulated Optical fiber Sensor Based on Dual-Dip Long-Period Fiber Gratings for Bending and Refractive Index Monitoring, ISSI, E, 一作 | 18  | 通过    |
| 2 | 曹鹏程 | 202130510002 | 控制科学与工程 | 工学硕士  | 题目:《桥式吊车耦合无模型自适应滑模跟踪控制》, 期刊类别: D类, 期刊名称:《上海海事大学学报》, 录用时间: 2023年9月<br>题目:《基于迭代学习的桥吊模型参考自适应滑模控制》, 期刊类别: D类, 期刊名称:《上海海事大学学报》, 录用时间: 2023年12月  | 4   | 通过    |
| 3 | 李建坤 | 202130510003 | 控制科学与工程 | 工学硕士  | 学术论文: Runtime Verification-Based Safe MARL for Optimized Safety Policy Generation of Multi-Robot System, B, Big Data and Cognitive Computing, 审稿中(一审回来), 本人二作, 导师一作<br>学术论文: 基于深度学习的WSN入侵检测研究进展, 传感器与微系统,  | 6   | 有条件通过 |
| 4 | 张梦迪 | 202130510004 | 控制科学与工程 | 工学硕士  | Trajectory planning for cooperative double unmanned surface vehicles connected with a floating rope for floating garbage cleaning, Journal of 产教融合, 水面垃圾清理机器人-面向水面垃圾清理的双无人艇协同轨   | 18  | 有条件通过 |
| 5 | 郑智腾 | 202130510005 | 控制科学与工程 | 工学硕士  | 题目:《Robust Adaptive Decoupled-Like Sliding Mode Controller Design Based on Iterative Learning for Overhead Cranes》, 期刊名称:《<br>题目:《基于自适应复合解耦滑模的三维桥吊无模型控制》, 期刊名称:《控制工程》, 期刊类别: D类—CSCD, 作者排名: 一作   | 10  | 通过    |
| 6 | 王经纬 | 202130510006 | 控制科学与工程 | 工学硕士  | Wind turbine output power prediction by a segmented multivariate polynomial-XGBoost model, Energy Sources, Part A: Recovery, Utilization, and “中国光谷·华为杯”第十九届中国研究生数学建模竞赛, 全国三等  | 9.5 | 通过    |
| 7 | 张前  | 202130510007 | 控制科学与工程 | 工学硕士  | An Improved Algorithm for Delay Constrained Relay Node Deployment in Wireless Sensor Networks, Transactions of the Institute of Measurement and Charger and receiver deployment for trajectory coverage with delay constraint in mobile wireless rechargeable sensor networks, Ad Hoc Networks, A2,  | 24  | 通过    |
| 8 | 王旭  | 202130510008 | 控制科学与工程 | 工学硕士  | RLO-RNC_Resource Optimization of Random Network Coding Based on Reinforcement Learning in Underwater Mobile Internet of Things, IEEE “华为杯”第二届中国研究生数学建模竞赛, 三等奖, 排名1   | 2   | 有条件通过 |
| 9 | 潘琼杉 | 202130510009 | 控制科学与工程 | 工学硕士  | Fresh data collection for UAV-assisted IoTs based on proximity-remote region collaboration, Ad Hoc Networks, A2, 2023, 排名: 第一作者<br>AoI-Energy-Aware Collaborative Data Collection in UAV-enabled Wireless Powered Sensor Networks, IEEE Sensors Journal, A2, 2023, 排名: 导师第   | 32  | 通过    |

|    |     |              |         |      |  |    |       |
|----|-----|--------------|---------|------|--|----|-------|
| 10 | 任飞翔 | 202130510010 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文《Research on Bearing Lifespan Prediction Method for Ship Propulsion Shaft Systems based on Enhanced DANN》；<br>A2类别 期刊：《Journal of Marine Science and Engineering》；<br>发表时间：2023年11月11日；第一作者；<br>第十九届华为杯研究生数学建模竞赛（国家级）三等奖   | 18 | 通过    |
| 11 | 王浩铸 | 202130510011 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文题目：圆拱桥下基于激光雷达的无人艇位姿检测<br>期刊名称：应用激光<br>期刊类别：CSCD（扩展）<br>录用时间：2023.12.8<br>作者排名：一作<br>产教融合项目：“地下排水管道中基于激光雷达的无人艇自主导航”，  | 6  | 通过    |
| 12 | 杨少宇 | 202130510012 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | SCI四区：Adaptive-Dynamic-Programming-Based Robust Control for a Quadrotor UAV with External Disturbances and Parameter Uncertainties[J].<br>会议论文：Adaptive Dynamic Programming-based Fault Tolerant Control for a Quadrotor UAV Attitude Stabilization [C]//2023 35th Chinese Control and<br>华为杯第19届研究生数学建模竞赛三等奖<br>2022年第35届中国控制与决策会议，海报交流                             | 11 | 通过    |
| 13 | 周欣慈 | 202130510013 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 《基于改进CBS算法的自动化码头多AGV无冲突路径规划》CSCD扩展<br>An improved bounded conflict-based search for multi-AGV pathfinding in automated container terminals Sci四区 CMES-Computer Modeling in   | 10 | 通过    |
| 14 | 吴婧之 | 202130510014 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | Adaptive slope and CPSO-based energy management strategy of hybrid energy storage system for electric logistics vehicles, TRANSACTIONS OF THE<br>Improved energy management strategy of hybrid energy storage system for electric logistics vehicle, 2022 International Symposium on Sensing and<br>自适应坡度的复合电源物流车能量管理研究，汽车技术，D类，一作<br>“华为杯”第十九届中国研究生数学建模竞赛，国家三等奖，无排名 | 14 | 通过    |
| 15 | 廉杰  | 202130510015 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | Benefit-aware charging scheme considering multiple routing mechanisms in wireless rechargeable sensor networks, Information, EI, 导师一作，学生二  | 4  | 有条件通过 |
| 16 | 陈浩天 | 202130510016 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 《基于模型预测控制的电动船舶复合电源能量管理策略》，D类，《上<br>《Research on Predictive Control Energy Management Strategy for Composite Electric Ship Based on Power Forecasting》，B类，EI期刊，《EAI<br>“中国光谷·华为杯”第十九届中国研究生数学建模竞赛，国家赛，二  | 8  | 通过    |

|    |     |              |         |      |   |      |    |
|----|-----|--------------|---------|------|---|------|----|
| 17 | 王海凌 | 202130510017 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文名称: Evaluation of Operation Cost and Energy Consumption of Ports: Comparative Study on Different Container Terminal Layouts<br>期刊类别: SCI二区<br>期刊名称: Simulation Modelling Practice and Theory<br>发表时间: 2023.6.21   | 16   | 通过 |
| 18 | 陈怡池 | 202130510018 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文: Experimental Results and Analysis of Midrange Underwater Asymmetric Wireless Power Transfer[J]. Journal of Marine Science and<br>竞赛: “中国光谷·华为杯”第十九届中国研究生数学建模竞赛三等  | 13.5 | 通过 |
| 19 | 陈龙  | 202130510019 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | Energy management strategy for hybrid power ships based on nonlinear model predictive control. International Journal of Electrical Power & Energy<br>Energy Management Strategy of Hybrid Ships Using Nonlinear Model Predictive Control via a Chaotic Grey Wolf Optimization Algorithm. Journal  | 28   | 通过 |
| 20 | 张石东 | 202130510020 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 基于改进DQN算法的自动化码头AGV调度问题研究, 系统仿真学报,<br>第十八届研究生数学建模比赛, 国家二等奖, 排名第一<br>“云丰杯”第七届全国绿色供应链与逆向物流设计大赛, 国家特等奖  | 13   | 通过 |
| 21 | 刘嘉昊 | 202130510021 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 有限时间滤波反步滑模自适应舵减摇控制, 中国舰船研究, D类, 一作<br>Finite-time block backstepping control for rudder roll stabilization with input<br>“中国光谷-华为杯”第十九届中国研究生数学建模竞赛三等奖   | 23   | 通过 |
| 22 | 马飞扬 | 202130510022 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 《自动化码头同时考虑握手区容量和位置的双ASC调度》《计算机工程》<br>第十九届华为杯研究生数学建模竞赛(国家级)二等奖<br>第十七届中国研究生电子设计竞赛(省市级)二等奖(排名第一)  | 8    | 通过 |
| 23 | 王飞  | 202130510023 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 《基于集装箱作业标记的U型堆场分类协同调度》, 《系统仿真学报》<br>第十九届中国研究生数学建模大赛, 三等奖  | 4    | 通过 |
| 24 | 何中涛 | 202130510024 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文: Bearing Fault Diagnosis Method Based on Adversarial Transfer Learning for Imbalanced Samples of Portal Crane Drive Motor<br>SCI三区论文, 二作(导师一作), 期刊: Actuators<br>发表时间: 2023年12月15日<br>EI会议+汇报, 一作, 会议名称2022 International Symposium on Sensing and Instrumentation in 5G and IoT Era (ISSI)<br>“中国光谷·华为杯”第十九届中国研究生数学建模竞赛, 国家级竞赛, 二等奖 | 18   | 通过 |
| 25 | 孙薇薇 | 202130510025 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 航运联盟背景下船舶绿色燃料改造问题研究, 大连海事大学学报, D,<br>第十八届研究生数学建模比赛, 国家二等奖, 排名三  | 4    | 通过 |
|    | 本日  |              | 控制科学与工程 |      | Fusion Algorithm Based on Improved A-Star and DWA for USV Path  |      |    |

|    |     |              |         |      |   |    |       |
|----|-----|--------------|---------|------|---|----|-------|
| 26 | 子曰义 | 202130510026 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | “兆易创新杯”第十七届研究生电子设计竞赛，竞赛、上海赛区二等奖<br>第四届“宝山杯”大学生创新大赛，竞赛、三等奖（排名第五）   | 15 | 通过    |
| 27 | 车文博 | 202130510027 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 地下封闭水体多无人艇协同的视觉定位方法、CSCD扩展版、计算机<br>第二十届中国研究生数学建模竞赛三等奖、国家级、2023.12<br>涉水智能无人系统产教融合研究生联合培养，优秀<br>国际发明专利申请，Amphibious robot for in-service inspection of drainage pipelines and control method thereof, 导师一作，本人二作  | 14 | 通过    |
| 28 | 王超  | 202130510028 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 学术论文：《DL4SC: a novel deep learning-based vulnerability detection framework for smart contracts》，Automated Software Engineering, A1,<br>第二十届中国研究生数学建模竞赛三等奖（队长）   | 20 | 通过    |
| 29 | 周云峰 | 202130510029 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | Modeling and Simulation of Multi-AGVs Dynamic Scheduling for ACTs<br>Considering Operational State Transition, Complex System Modeling and  | 6  | 有条件通过 |
| 30 | 杨兴臣 | 202130510030 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 有限缓冲区下多汽车工厂协同混流排产研究，现代制造工程，CSCD扩<br>华为杯第十九届中国研究生数学建模竞赛，三等奖，2023年1月  | 4  | 通过    |
| 31 | 王奕  | 成果暂时未回       |         |      |   |    | 不通过   |
| 32 | 张文庭 | 202130510032 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 题目：Research on ADRC Strategy of Permanent Magnet Synchronous Motor for Automated Terminal AGV<br>期刊类别：会议论文<br>期刊名称：2022 International Symposium on Sensing and<br>题目：PMSM Speed Active Disturbance Rejection Control Based on Modified Extended State Observer<br>期刊类别：期刊论文<br>期刊名称：IEEE Transactions on Electrical and Electronic        | 9  | 通过    |
| 33 | 葛成  | 202130510033 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文题目：Distributed fixed-time leader-following consensus for multi-agent systems: an event-triggered mechanism.<br>期刊类别：A3<br>期刊名称：Actuators<br>作者排名：一作<br>竞赛名称：“华为杯”第十八届中国研究生数学建模竞赛。<br>获奖等级：国家赛二等奖<br>论文题目：Fixed-time super-twisting-like attitude tracking control for a quadrotor UAV<br>期刊类别：E<br>期刊名称：China Automation Congress (CAC) | 17 | 通过    |

|    |     |              |         |      |   |      |    |
|----|-----|--------------|---------|------|---|------|----|
| 34 | 曹璐佳 | 202130510034 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文题目: Single-frame remote sensing image defogging Network based on attention residual blocks and contrast learning<br>期刊名称: International Journal of Remote Sensing<br>期刊类别: SCI三区<br>发表时间: 2023.7.24<br>作者排名: 一作 | 15.4 | 通过 |
|    |     |              |         |      | 竞赛名称: “兆易创新杯”第十七届中国研究生电子设计竞赛<br>级别: 二等奖<br>排名: 二<br>竞赛名称: 华为杯第十九届全国研究生数学建模竞赛<br>级别: 三等奖<br>获奖时间: 2022.12<br>排名: 一   |      |    |
| 35 | 谢欣秀 | 202130510035 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文题目: A novel complex-valued convolutional network for real-world single image dehazing<br>期刊名称: Journal of Visual Communication and Image Representation<br>期刊类别: SCIE, A3<br>发表时间: 2023.11.11                   | 16   | 通过 |
|    |     |              |         |      | 竞赛名称: 华为杯第十九届全国研究生数学建模竞赛<br>级别: 二等奖<br>获奖时间: 2022.12<br>排名: 1   |      |    |
| 36 | 黄世凤 | 202030510010 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 题目: Design and Implementation of 3-D Measurement Method for Container Handling Target (A0, 10(12), 2022, 二作 (导师一作, 学生   | 49   | 通过 |
|    |     |              |         |      | 题目: 自动化集装箱码头装卸目标三维测量系统设计 (A3, 梯队卓越期刊, 37(02), 2023, 二作 (导师一作, 学生二作)) 期刊名称: 《电子测   |      |    |
|    |     |              |         |      | 题目: 基于视觉测量的集装箱卡车防吊起方法研究 (C类 (2022年中国发明专利, 题目: 一种面向高速公路服务区三维拼接视频的识别方法 (实审, 2021年7月08日); 作者排名: 2 (导师一作, 本人二作)   |      |    |
|    |     |              |         |      | “华为杯”第十八届中国研究生数学建模竞赛二等奖 (国家级, 2021年   |      |    |
|    |     |              |         |      | 2021年上海市“国际海洋新能源与工程”研究生学术论坛二等奖; 论文名称: 自动化集装箱码头交换区集装箱卡车防吊起系统设计与实现 (省   |      |    |
| 37 | 王晓健 | 202130510036 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文: 《基于轻量化YOLOv8网络的多图像内河航标检测》, 上  | 4    | 通过 |
|    |     |              |         |      | 比赛: 华为杯第二十届中国研究生数学建模竞赛, 三等奖,  |      |    |
| 38 | 周金涛 | 202130510037 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文: 《基于全景视觉的无人船水面障碍物检测方法》, 计算机工   | 4    | 通过 |
|    |     |              |         |      | 比赛: “华为杯”第十八届中国研究生数学建模竞赛, 二等奖 (国家   |      |    |

|    |     |              |         |      |   |      |    |
|----|-----|--------------|---------|------|---|------|----|
| 39 | 金新茗 | 202130510038 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文: 1、Finite-time model-free robust synchronous control of multi-lift overhead cranes based on Iterative learning, SCI中科院四区、JCR分区Q3、《Transactions of the Institute of Measurement and Control》、2024.3.16、第一作者; 2、基于迭代学<br>比赛: 1、“华为杯”第十九届中国研究生数学建模竞赛、国赛、2023.1、二等奖、排名第一; 2、“兆易创新杯”第十八届中国研究生   | 15.4 | 通过 |
| 40 | 王清  | 202130510039 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文: 结构重参数化与任务对齐的X光违禁品目标检测<br>, 制造业自动化, D类, 已录用, 一作<br>比赛: 华为杯第十九届中国研究生数学建模竞赛。国家赛、三等奖, 排<br>级别: 地区赛、一等奖, 排名2   | 6.1  | 通过 |
| 41 | 马玲  | 202130510041 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文: Distributed Fixed-Time Formation Tracking Control for the Multi-Agent System and an Application in Wheeled Mobile Robots.<br>比赛: “中国光谷·华为杯”第十九届中国研究生数学建模竞赛, 获   | 13.5 | 通过 |
| 42 | 李盟  | 202130510042 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文: 《时空视角下的动态多目标进化算法研究综述》, 控制与决策,<br>比赛: 华为杯第二十届中国研究生数学建模竞赛, 三等奖, 排名2   | 13.4 | 通过 |
| 43 | 陈诗琪 | 202130510043 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文:<br>(1) Multiparameter sensor based on long-period grating in few-mode ring-core fiber for vector curvature and torsion<br>(2) Thermally stable vector torsion sensing based on cascaded long-period fiber gratings in two-mode fiber, Optics<br>(3) Wavelength selective mode conversion in few-mode fiber with cascaded long-period gratings, 2022 Asia Communications<br>会议:<br>2022 Asia Communications and Photonics Conference学术报告 | 30   | 通过 |
| 44 | 詹子涵 | 202130510044 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文: 《Attention-guided hybrid transformer-convolutional neural network for underwater image super-resolution》, Journal of<br>比赛: 华为杯第二十届中国研究生数学建模竞赛, 二等奖, 排  | 12   | 通过 |
| 45 | 马琳  | 202130510045 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文:<br>1. 基于BPNN的分航段船舶油耗模型研究, 中国航海, D类, 已录用,<br>2. A multi-objective energy efficiency optimization method of ship under different sea conditions, Ocean Engineering, A1, 已   | 22   | 通过 |
| 46 | 余欣磊 | 202130510047 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文: 《基于区间分块 Q 学习的智能车辆安全舒适刹车算法》, 《计算机应用研究》, D类, 2024年第41卷第1期, 第一作者。  | 2    | 通过 |
| 47 | 陈洋  | 202130510048 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文: 学术论文: 《Distributed Set-membership Estimation for Automated Straddle Carriers using Smart Sensors》,  | 8    | 通过 |
| 48 | 陈恩  | 202130510049 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文: 《基于数据驱动子空间的光伏并网发电系统孤岛检测方法》, 电   | 2    | 通过 |

|    |     |              |         |      |   |       |       |
|----|-----|--------------|---------|------|---|-------|-------|
| 49 | 任明远 | 202130510051 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | Collaborative Data Acquisition for UAV-Aided IoTs Based on Time-Balancing Scheduling[J]. IEEE Internet of Things Journal, 2023. (A1,一<br>Sustainable and Low-AoI Cooperative Data Acquisition in UAV-aided Sensor Networks[J], IEEE Sensors Journal, 2024. (A2, 二作, 导师一作)   | 36    | 通过    |
| 50 | 甘罗秀 | 202130510050 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文:《Experimental results and analysis of a 2-transmitter wireless power transfer system in seawater at midrange》,<br>比赛:“中国光谷·华为杯”第十九届中国研究生数学建模竞赛三等   | 9.5   | 通过    |
| 51 | 魏晨鑫 | 202130510052 | 控制科学与工程 | 工学学位 | 论文:<br>(1) Personnel Trajectory Extraction from Port-Like Videos Under Varied<br>(2) Ship Detection under Low-Visibility Weather Interference via an<br>(3) Robust Port Staff Trajectory Extraction under Adverse Visibility<br>专利:<br>Method for intelligently extracting and identifying people's tracks in different<br>比赛:<br>(4) 华为杯第二十届中国研究生数学建模竞赛 三等奖        | 56.5  | 通过    |
| 52 | 杨佳珠 | 202130510053 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文: 1.《考虑能耗的海铁联运集装箱码头多设备协同调度》, 计算机<br>2.《Energy saving of automated terminals considering AGV speed variation》, 2022 International Symposium on Sensing and<br>会议报告: 2022 International Symposium on Sensing and<br>比赛:“华为杯”第十九届研究生数学建模竞赛三等奖, 国家级, 获奖   | 5.5   | 通过    |
| 53 | 解为喜 | 202130510054 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文:<br>1.A Control Method for Water Cannon of Unmanned Fireboats Considering Wind and Ship Motion Disturbances, A2, 二作-通讯,<br>A control method for water cannon of unmanned fireboats based on EGWO-ADFUZZY, A1, 二作-通讯, 导师一作, 已见刊。<br>比赛:<br>1. “华为杯”第十八届中国研究生数学建模竞赛二等奖<br>2. 第七届上海海事大学智慧城市及新技术应用大赛一等奖<br>3. 第十九届陈嘉庚青少年发明奖(上海)一等奖<br>国内发明专利:<br>1. 一种舰载消防水炮控制方法-已授权 | 53.83 | 通过    |
| 54 | 范会尧 | 202130510055 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文:<br>1.《Energy-efficiency and safety-driven multidimensional evolutionary game for AGVs transportation at automated container terminals》, Computers & Industrial Engineering,   | 32    | 有条件通过 |

|    |     |              |         |      |  |      |       |
|----|-----|--------------|---------|------|--|------|-------|
|    |     |              |         |      | 2. 《基于势博弈的自动化码头路网流量均衡研究》，交通运输系统工   |      |       |
| 55 | 张莹莹 | 202130510056 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文：<br>1. 基于图像增强和YOLO的船舶火灾检测，上海海事大学学报，D类，已<br>比赛：<br>1. “中国光谷·华为杯”第十九届中国研究生数学建模竞赛三等奖<br>2. 第七届上海海事大学智慧城市及新技术应用大赛一等奖<br>3. 第十九届陈嘉庚青少年发明奖(上海)一等奖   | 6    | 通过    |
| 56 | 李鑫  | 202130510057 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文：<br>《Fault Reconfiguration in Distribution Networks Based on Improved Discrete Multimodal Multi-Objective Particle Swarm Optimization Algorithm》，<br>《基于分区搜索和强化学习的多模态多目标头脑风暴优化算法》，计算机应用研究，D类(CSCD拓展库)，已网络首发，2024.2.29, (一作)<br>发明专利：无。<br>比赛：华为杯第二十届中国研究生数学建模竞赛，三等奖，排名2   | 15.4 | 通过    |
| 57 | 盘姿君 | 202130510058 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文：《水面垃圾清理机器人结构及自主控制研究综述》，计算机工程<br>比赛：“华为杯”第十九届研究生数学建模竞赛三等奖，排名1, 2023.1<br>产教融合项目：“水面垃圾清理机器人-多无人艇协同拖曳控制方法研   | 8    | 通过    |
| 58 | 王华东 | 202130510059 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文：《基于PSO的RNN模型抽象及其解释生成》，计算机应用，D类(本人二作，导师一作，一审中)<br>比赛：华为杯第二十届中国研究生数学建模竞赛，三等奖，排名1  | 4    | 有条件通过 |
| 59 | 田晓  | 202130510060 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文：基于复杂网络理论的船舶电网脆性源辨识方法，中国舰船研究，<br>比赛：“中国光谷·华为杯”第十九届中国研究生数学建模竞赛三等  | 4    | 通过    |
| 60 | 陈伟平 | 202130510061 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文：<br>1. High-fidelity ship imaging trajectory extraction via an instance segmentation model, 2022 International Symposium on Sensing and Instrumentation in 5G and IoT Era, EI检索会议论<br>2. 融合图卷积神经网络与循环注意力机制的船舶航迹预测，中国航<br>3. Maritime Image quality Enhancement via an image density-depth mapping based Dehaze model, IAMUC 2024, E类，已录用（导<br>专利：SHIP IMAGING TRAJECTORY EXTRACTION UNDER DISCONTINUOUS VISUAL INTERFERENCES, 国际发明，授权（导师第一，本人第二）<br>竞赛：<br>“华为杯”第二十届中国研究生数学建模竞赛三等奖，排名1，国家 | 25   | 通过    |
| 61 | 郝贻  | 202130510062 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文：《A Survey of SAR Image Target Detection Based on Convolutional Neural Networks》，Remote Sensing, SCI, A2, 已发   | 26   | 通过    |



|    |     |              |         |      |   |     |       |
|----|-----|--------------|---------|------|---|-----|-------|
| 61 | 胜   | 202130510062 | 程       | 工学硕士 | 论文:《A Lightweight Convolutional Neural Network for Ship Target Detection in SAR Images》, IEEE Transactions on   | 50  | 通过    |
| 62 | 阳金霖 | 202130510063 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文:《融合快速傅里叶卷积的域变换图像去雨滴方法》, 计算<br>比赛: 华为杯第十八届中国研究生数学建模竞赛, 二等奖, 排<br>比赛: 华为杯第十九届中国研究生数学建模竞赛, 三等奖, 排   | 8   | 通过    |
| 63 | 蔚清娟 | 202130510064 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文:<br>IoT-based gearbox fault diagnosis for quayside container cranes, EI, 2022<br>International Symposium on Sensing and Instrumentation in 5G and IoT Era<br>Bearing fault diagnosis based on CNN-BiLSTM and residual module, SCI三<br>区, Measurement Science and Technology, 2023.8.31 (二作, 导师一<br>Bearing fault diagnosis with parallel CNN and LSTM, SCI四区,<br>Mathematical Biosciences and Engineering, 2023.12.25 (二作, 导师一 | 16  | 通过    |
| 64 | 杜静  | 202130510065 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文:《基于改进核相关滤波的桥吊负载摆角实时检测方法》, 上海<br>比赛:“中国光谷·华为杯”第十九届中国研究生数学建模竞赛, 获  | 3.5 | 通过    |
| 65 | 马勇  | 202130510066 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文:《U型自动化码头多级作业超网络复杂度识别》, 计算机应用, D<br>《基于超启发式ARIMA模型的自动化码头作业复杂度预测》, 计算机工<br>《Enhancing Situational Awareness of Multi-level Handling at<br>automated terminals Based on Machine Learning》, Complex<br>国际专利A simulation method for evaluating the busyness of an automated   | 14  | 有条件通过 |
| 66 | 黄雄  | 202130510067 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文:<br>(1) Fresh data collection for UAV-assisted IoTs based on aerial collaborative<br>(2) Collaborative relay for achieving long-term and low-AoI data collection in<br>UAV-aided IoT systems. Vehicular Communications, A2, 2024, 排名: 导师<br>(3) Cooperative data collection for UAV-assisted maritime IoT based on deep<br>reinforcement learning. IEEE Transactions on Vehicular Technology, A2,                              | 48  | 通过    |
| 67 | 王美琳 | 202130510068 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文:<br>1. Port Staff Trajectory Exploitation via an Ensemble<br>Detection-Tracking Framework[C]、International Symposium on<br>Sensing and Instrumentation in 5G and IoT Era (ISSI 2022)、<br>2. 基于深度学习与多级匹配机制的港区人员轨迹提取[J]、交通运输系<br>系统工程与信息、2023年4月7日、已见刊、A3、(导师一作, 本人二作)<br>3. Ship imaging trajectory extraction via an aggerated you only<br>look once (YOLO) model[J]、Engineering Applications of                               | 29  | 通过    |
| 68 | 张硕  | 202130510069 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 论文: Containership delay propagation risk analysis based on<br>effective multivariate transfer entropy, Ocean<br>比赛:“华为杯”第十八届中国研究生数学建模竞赛, 二等奖(国家   | 20  | 通过    |
|    | 申焯  |              | 控制科学与工程 |      |   |     |       |

|    |         |              |         |      |  |     |    |
|----|---------|--------------|---------|------|--|-----|----|
| 69 | 文炳<br>锴 | 202130510070 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 比赛：第七届上海海事大学智慧城市及新技术应用大赛，一等奖（校）<br>论文：《一种基于Madgwick-EKF融合算法的卫星姿态测量方法》，上海   | 5.8 | 通过 |
| 70 | 黄世<br>凤 | 202030510010 | 控制科学与工程 | 工学硕士 | 题目:Design and Implementation of 3-D Measurement Method for Container Handling Target(A0,10(12),2022,二作（导师一作，学生<br>题目:自动化集装箱码头装卸目标三维测量系统设计（A3,梯队卓越期刊,37(02),2023,二作（导师一作，学生二作））期刊名称：《电子测<br>题目：基于视觉测量的集装箱卡车防吊起方法研究（C类（2022年中国<br>发明专利，题目：一种面向高速公路服务区三维拼接视频的车辆识别方法（实审，2021年7月08日）；作者排名：2（导师一作，本人二作）<br>“华为杯”第十八届中国研究生数学建模竞赛二等奖（国家级，2021年<br>2021年上海市“国际海洋新能源与工程”研究生学术论坛二等奖；论文<br>名称：自动化集装箱码头交换区集装箱卡车防吊起系统设计与实现（省<br>部级，2021年11月3日） | 49  | 通过 |

注：有条件通过，先进入后续阶段，但需在正式答辩前获得录用通知