

## 自动化学院 2026 届硕士研究生学位论文答辩公告五

答辩时间：2026 年 5 月 23 日，上午 9:00

答辩地点：T4-404

答辩专家：

| 序号 | 姓名  | 职称    | 工作单位     | 备注 |
|----|-----|-------|----------|----|
| 1  | 林川  | 教授    | 广西科技大学   | 组长 |
| 2  | 谭光兴 | 教授    | 广西科技大学   |    |
| 3  | 彭建盛 | 教授    | 河池学院     |    |
| 4  | 劳淞  | 教授    | 柳州职业技术大学 |    |
| 5  | 郑瀚  | 副教授   | 河池学院     |    |
| 6  | 潘勇才 | 副教授   | 广西科技大学   |    |
| 7  | 张玉薇 | 高级工程师 | 广西科技大学   | 秘书 |

学生名单：

| 序号 | 学号          | 姓名  | 指导教师 | 学科专业    | 学位论文题目                               |
|----|-------------|-----|------|---------|--------------------------------------|
| 1  | 20230202002 | 蔡佳乐 | 彭建盛  | 控制工程    | 基于特征增强和深度估计优化的多视图三维重建方法研究            |
| 2  | 20230201012 | 王雄震 | 林川   | 控制科学与工程 | 模拟视觉通路神经机制的轻量化小目标检测网络研究              |
| 3  | 20230201025 | 赵昕  | 谭光兴  | 控制科学与工程 | 基于 UWB/IMU 的工厂环境下行人定位技术研究            |
| 4  | 20230201016 | 杨进林 | 林川   | 控制科学与工程 | 基于深度学习的精准细胞分割方法研究                    |
| 5  | 20230202025 | 林圣超 | 谭光兴  | 控制工程    | 汽车主动悬架与线控转向的协调控制策略研究                 |
| 6  | 20230202012 | 顾庆朔 | 谭光兴  | 控制工程    | 基于机器视觉的人体跌倒行为检测研究                    |
| 7  | 20230202013 | 郭家梁 | 谭光兴  | 控制工程    | 基于深度强化学习的无人驾驶转向控制策略研究                |
| 8  | 20230202017 | 黄思涵 | 林川   | 控制工程    | 模拟生物视觉信息处理机制的遥感小目标检测网络研究             |
| 9  | 20230202003 | 曾令洪 | 苏建欢  | 控制工程    | 蚕种浸酸工序智能控制系统关键技术研究                   |
| 10 | 20230201020 | 张家佳 | 林川   | 控制科学与工程 | 模拟生物视觉 V1 区神经机制的显著目标检测网络研究           |
| 11 | 20230203010 | 孟凡宇 | 彭建盛  | 机器人工程   | 基于 Transformer 深度融合的多模态虚拟点 3D 目标检测研究 |
| 12 | 20230202011 | 高子健 | 杨凤   | 控制工程    | 基于多尺度特征提取与融合的飞行器检测与跟踪研究              |
| 13 | 20230203012 | 苏浩楠 | 谭光兴  | 机器人工程   | 基于运动想象脑电信号识别的机械臂智能控制技术研究             |
| 14 | 20230202048 | 赵彬斌 | 易云飞  | 控制工程    | 多策略协同的多目标粒子群优化算法设计与应用研究              |