

吉首大学通信与电子工程学院优秀研究生学位论文推荐汇总表

单位（盖章）：

学院审核人签字：

年 月 日

序号	学生姓名	一级学科或专业 学位类别	学位论文题目	导师姓名	攻读学位期间获得的与论文相关的成果及级别	学位论文 类别	学位论文中 期检查结果	盲审成绩			重复率检测 结果	答辩结果
1	陈伟林	信息与通信工程	基于多元与模糊表征的中医药知识图谱构建及应用研究	周恺卿	[1]Chen W L, Zhou K Q, Sarkheyli-Hägele A, et al. Cross-lingual transfer learning for knowledge graph acquisition: Paradigms, resources and challenges[J]. Expert Systems with Applications, 2025: 130434. (SCI, JCR Q1) [2]Zhou Y X, Zhou K Q, Chen W L, et al. Pigeon-Inspired Optimization Algorithm: Definition, Variants, and Its Applications in Unmanned Aerial Vehicles[J]. Computers, Materials & Continua, 2026, 87(1): 1. (SCI, JCR Q3)	学硕	通过	92	85	83	1.90%	通过
2	王鑫磊	电子信息	基于零化神经网络的多机器人协同编队控制与实现	廖柏林	[1] Wang T(王鑫磊), Hua C, Wang Y, et al. Real-time formation planning for multirobot cooperation: A neural informatics perspective[J]. IEEE Transactions on Industrial Electronics, 2025, 72(12): 13703-13715. (中科院一区TOP 期刊) [2] Wang T(王鑫磊), Hua C, Wang Y, et al. Predetermined time optimal multi-robot formation: A zeroing neural dynamics approach[J]. IEEE Transactions on Automation Science and Engineering, 2025, 22: 23757-23768. (中科院二区TOP 期刊) [3] Wang T(王鑫磊), Wang Y, Hua C, et al. Prescribed-time convergence noise-tolerant zeroing neural network for multi-robot position management and coordination[J]. Engineering Applications of Artificial Intelligence, 2025, 162: 112072 (中科院一区TOP 期刊) [4] Liao B, Wang T(王鑫磊), Cao X, et al. Novel zeroing neural dynamics for real-time management of multi-vehicle cooperation[J]. IEEE Transactions on Intelligent Vehicles, 2024, 10(12): 5197-5212. (中科院一区TOP 期刊) [5] 廖柏林; 王鑫磊; 李帅; 等. 一种多智能小车实时位置控制方法及系统, 发明专利, 专利号: ZL 2024 1 0868405.0. [6] 廖柏林; 李豪; 李帅; 王鑫磊; 等. 一种多机器人实时位置规划方法, 发明专利, 专利号: ZL 2024 1 0835774.X [7] 2023 年第二届湖南省研究生计算机创新大赛二等奖 (排名第二) [8] 2024 年第三届湖南省研究生计算机创新大赛二等奖 (排名第一) [9] 2025 年硕士研究生国家奖学金 (排名第一) [10] 基于递归神经网络的多移动机器人实时位置控制研究与实现, CX20240943, 省研究生创新课题, 主持	专硕	通过	95	83	89	1.20%	通过