

2026 年度中国仿真学会高质量博士学位论文激励计划



序号	作者姓名	博士学位授予单位	论文题目
博 26-12	明飞	中国地质大学 (武汉)	学习辅助的约束多目标进化优化及应用
博 26-11	孙伟博	哈尔滨工业大学	轨道再入滑翔飞行器空间平台轨道设计与再入制导方法
博 26-25	赵勇	国防科技大学	面向城市感知的具身智能体协同规划与决策方法研究
博 26-01	白星	北京工业大学	异构多任务粒子群优化算法设计及应用
博 26-05	陈新江	北京大学	面向能源交通系统融合的电池网络多模态建模与优化方法研究
博 26-04	徐坤豪	南京航空航天大学	双电机线控转向系统轨迹-转角跟踪自适应容错控制研究
博 26-13	张宏翔	西南交通大学	基于深度强化学习的铁路编组站配流计划编制与调整方法研究
博 26-23	王利楠	东南大学	刚体飞行器的有限时间姿态估计与协同控制研究
博 26-20	李思民	北京航空航天大学	多智能体强化学习的对抗攻击与防御



序号	作者姓名	博士学位授予单位	论文题目
博 26-16	陈安军	浙江大学	多模态融合三维人体重建
博 26-08	姚友杰	华中科技大学	领域知识驱动的柔性作业车间生产与运输集成调度的模型和方法
博 26-21	朱远洋	南京大学	面向智能博弈的可解释多智能体强化学习方法研究
博 26-06	张若浚	西安电子科技大学	视觉进化表征学习理论与应用研究