2026年安徽省机器视觉检测与感知重点实验室开放基金项目拟立项名单
（排名不分先后）

序号	姓名	依托单位	申报项目名称	项目编号	经费（万元）	周期（月）
1	王凯平	西安建筑科技大学	面向复杂动态环境的具身世界模型生成与交互闭环控制	KLMVI-2026-HIT-01	1.5	24
2	刘逸群	哈尔滨工业大学（威海）	基于深度学习与机器视觉的铁轨螺栓松动检测研究	KLMVI-2026-HIT-02	1.5	24
3	汤勃	武汉科技大学	基于多模态感知与数字孪生的钢板表面缺陷预测-检测-反馈方法研究	KLMVI-2026-HIT-03	1.5	24
4	张智浩	南京工业大学	机器人稀疏视觉三维环境建模与信息补全研究	KLMVI-2026-HIT-04	1.5	24
5	陈圣梅	西北大学	面向智能机器人长期作业的复杂场景三维感知方法研究	KLMVI-2026-HIT-05	1.5	24
6	林文乙	四川轻化工大学	基于动态视觉重建与强化学习的人形机器人动力学一致控制研究	KLMVI-2026-HIT-06	1.5	24
7	孟超	南京工程学院	复杂背景晶圆缺陷的傅里叶叠层显微成像自动光学检测方法	KLMVI-2026-HIT-07	1.5	24
8	贺磊	安徽师范大学	面向可靠三维环境建模的RGB-D真实几何误差预测与主动视角选择方法研究	KLMVI-2026-HIT-08	1.5	24
9	陈琳	河海大学	面向复杂水环境监测的藻类显微视觉识别与人工智能辅助定量解析研究	KLMVI-2026-HIT-09	1.5	24
10	徐锋	安徽工程大学	面向动态稳定抓取的低成本刚柔耦合仿生灵巧手设计优化与柔顺控制研究	KLMVI-2026-HIT-10	1.5	24
11	韩肯非	安庆师范大学	柔性脊柱式仿壁虎机器人壁面转弯机理与协调控制研究	KLMVI-2026-HIT-11	1.5	24
12	刘贤柱	南京信息工程大学	面向复杂作业场景的三维感知技术研究	KLMVI-2026-HIT-12	1.5	24
13	李德奎	河南理工大学	ROV载式水下大坝裂隙高效偏振检测关键技术研究	KLMVI-2026-HIT-13	1.5	24
14	汪永明	安徽工业大学	基于机器视觉的油气管道智能巡检关键技术研究	KLMVI-2026-HIT-14	1.5	24
15	张哲	哈尔滨工业大学郑州高等研究院	基于刚柔耦合动力学的机械臂变刚度关节设计与轨迹追踪控制研究	KLMVI-2026-HIT-15	1.5	24
16	樊学强	浙江理工大学	复杂散射环境下偏振特征智能驱动散射成像研究	KLMVI-2026-HIT-16	1.5	24