

中山大学硕士学位论文

基于 3D 激光雷达的障碍物检测与追踪
3D LiDAR-based Obstacles Detection and Tracking in
Autonomous Driving

学位申请人	陈胜杰
指导老师	
专业名称	工程(软件工程)

答辩委员会主席(签名):	
答辩委员会委员(签名):	

二零一八年五月二十日