



综合论文训练记录表

学生姓名	霍江浩	学号	2015010611	班级	计 63
论文题目	移动操作机器人系统搭建与实现				
主要内容以及进度安排	<p>主要研究内容：</p> <ol style="list-style-type: none"> 1、调研移动操作机器人国内外现状 2、设计并搭建移动操作机器人系统 3、设计并编码机器人的导航避障功能 4、设计并编码机器人的机械臂控制程序以及相应的视觉处理程序 5、拍摄完整展示 demo，撰写毕业论文 <p>进度安排：</p> <p>1 月调研国内外现状</p> <p>2 月系统搭建</p> <p>3 月底完成导航避障功能</p> <p>4 月 5 月完成机械臂控制及视觉功能</p> <p>第 16 周~第 17 周：撰写论文，准备答辩。</p> <div style="text-align: right; margin-top: 20px;"> <p>指导教师签字：_____ </p> <p>考核组组长签字：_____ </p> <p>2020 年 1 月 7 日</p> </div>				

<p>中期考核意见</p>	<p>中期考核通过！</p> <p>考核组组长签字： <u>方斌</u></p> <p>2020 年 4 月 1 日</p>
<p>指导教师评语</p>	<p>霍江浩同学的毕业设计工作开发了一套完整的移动操作机器人系统，包括移动平台设计、机械手臂系统设计，具备了自主导航及避障功能和抓取操作功能。开发的 SLAM 算法及设计的高效便捷手眼标定算法，都有一定的创新性。同时结合开发的目标物检测、机械臂运动规划等软件功能模块，机器人系统可以实现有效的灵活自主移动和灵巧作业能力。整个毕业设计工作内容达到了本科生综合论文的训练要求。</p> <p>指导教师签字： <u>方斌</u></p> <p>2020 年 6 月 7 日</p>
<p>评阅教师评语</p>	<p>霍江浩同学的毕业设计论文针对移动操作机器人系统开展了系统平台设计、自主导航功能、手眼标定算法及抓取操作控制方法等内容研究，并进行了相关实验验证。尤其针对移动操作中的视觉标定问题，提出了一种高效便捷的手眼标定算法，有一定的创新性。同时结合开发的目标物检测、机械臂运动规划等软件功能模块，实现了灵活移动和灵巧操作功能。整个毕业设计工作内容充实，达到了本科生综合论文的训练要求。</p> <p>评阅教师签字： <u>宋希旭</u></p> <p>2020 年 6 月 7 日</p>

<p style="text-align: center;">答辩小组评语</p>	<p>研究内容工作扎实，陈述清晰，答辩通过！</p> <p style="text-align: right;">答辩小组组长签字： <u>方斌</u></p> <p style="text-align: right;">2020 年 6 月 8 日</p>
---	---

总成绩： A

教学负责人签字： 黄民烈

2020 年 06 月 11 日