

中文图书分类号: **O212.7**

密 级: 公开

UDC: 510

学 校 代 码: **10005**

论 文 题 目: 变系数空间自回归模型参数估计
与变量选择的模拟及应用

论 文 作 者: 王 日

学 科: 统计学

指 导 教 师: XXX 教授

论文提交日期: 2019 年 5 月

UDC: 510
中文图书分类号: O212.7

学校代码: 10005
学 号: S201706094
密 级: 公开

北京工业大学理学硕士学位论文

题 目: 变系数空间自回归模型参数估计与变量选择的模拟及应用

英文题目: SIMULATION AND APPLICATION OF PARAMETER ESTIMATION
AND VARIABLE SELECTION IN VARIABLE COEFFICIENT SPATIAL AUTOREGRESSIVE
MODEL

论 文 作 者: 王 日
学 科 专 业: 统计学
研 究 方 向: 应用统计
申 请 学 位: 理学硕士
指 导 老 师: XXX 教授
所 在 单 位: 应用数理学院
答 辩 日 期: 2019 年 5 月
授 予 学 位 单 位: 北京工业大学

独 创 性 声 明

本人声明所呈交的论文是我个人在导师指导下进行的研究工作及取得的研究成果。尽我所知，除了文中特别加以标注和致谢的地方外，论文中不包含其他人已经发表或撰写过的研究成果，也不包含为获得北京工业大学或其它教育机构的学位或证书而使用过的材料。与我一同工作的同志对本研究所做的任何贡献均已在论文中作了明确的说明并表示了谢意。

签 名：_____

日 期： 年 月 日

关于论文使用授权的说明

本人完全了解北京工业大学有关保留、使用学位论文的规定，即：学校有权保留送交论文的复印件，允许论文被查阅和借阅；学校可以公布论文的全部或部分内容，可以采用影印、缩印或其他复制手段保存论文。

（保密的论文在解密后应遵守此规定）

签 名：_____

日 期： 年 月 日

导 师 签 名：_____

日 期： 年 月 日

目录

第 1 章 绪论	1
1.1 研究背景、意义及来源	1
第 2 章 方法一	3
2.1 引言	3
2.2 算法	3
2.3 实验与讨论	3
2.4 小结	3

第 1 章 绪论

1.1 研究背景、意义及来源

机器人发明于上个世纪 50 年代，其目标是满足人类日常生活、工作、生产的各种需求。通过近几十年的研究，以机械臂为代表的工业机器人相关技术日趋成熟，并已广泛应用于人类工业化生产中，其可在生产线等固定工作空间代替人类完成重复、繁琐、危险或高精度的工业生产任务。随着科技的发展和人类生活水平的日益提高，人们对机器人的能力提出了越来越高的要求，赋予机器人的移动能力和智能，使其在不同工作空间代替人类完成更多更复杂的任务这一愿望越来越强烈，因此，移动机器人应运而生，其应用场景包括日常家庭服务、公共场所服务、医疗陪护、工业生产、农业耕作、救灾救援、勘探勘测等，其工作空间从人类日常活动范围扩展到人类无法到达的陆地、深海、太空和外星球等。

第 2 章 方法一

2.1 引言

2.2 算法

$$\dot{b}_a = n_{b_a}$$

2.3 实验与讨论

2.4 小结