

# 路径规划算法学位论文(2012-2018 年)分析报告

## Path planning Algorithm dissertation analysis report

方建勇<sup>1</sup> (余姚, 浙江 315400)

**摘要:** 通过超星发现系统, 我们大致了解到路径规划算法学位论文所涉及的相关领域, 可以明确地判断出哪些高校院所发表的学位论文较多, 为我们从事算法产线的快速原型构造做了比较好的指引。

**关键词:** 路径规划 算法 学位论文 分析报告

**Abstract:** Through the superstar discovery system, we generally understand the relevant fields involved in the Path planning algorithm dissertations. We can clearly determine which college dissertations have published more dissertations and do a better job for us in the rapid prototyping of algorithmic production lines. Guidelines.

**Key words:** Path planning; Algorithm; dissertation; Analysis report

路径规划是运动规划的主要研究内容之一。运动规划由路径规划和轨迹规划组成, 连接起点位置和终点位置的序列点或曲线称之为路径, 构成路径的策略称之为路径规划。

路径规划在很多领域都具有广泛的应用。在高新科技领域的应用有: 机器人的自主无碰行动; 无人机的避障突防飞行; 巡航导弹躲避雷达搜索、防反弹袭击、完成突防爆破任务等。在日常生活领域的应用有: GPS 导航; 基于 GIS 系统的道路规划; 城市道路网规划导航等。在决策管理领域的应用有: 物流管理中的车辆问题(VRP)及类似的资源管理资源配置问题。通信技术领域的路由问题等。凡是可拓扑为点线网络的规划问题基本上都可以采用路径规划的方法解决。<sup>2</sup>

## 一、路径规划算法学术发展趋势

---

<sup>1</sup> 方建勇, 男, 1978 年-, 美国电气电子工程师学会 IEEE 会员, 美国计算机学会 ACM 会员, 中国工业与应用数学学会会员, 中国计算机学会会员, 中国中文信息学会会员, 中国物流学会会员, 浙江大学数学与应用数学专业毕业, MachineCoastline (机器海岸线) CEO&Founder。

<sup>2</sup> 参考百度路径规划条。

表 1 路径规划算法学术发展趋势

## 二、路径规划算法学位论文成果统计<sup>3</sup>

### 1、关键词

关键词涉及路径规划(535<sup>4</sup>)、移动机器人(98)、蚁群算法(89)、遗传算法(66)、机器人(34)、粒子群算法(33)、A\*算法(26)、模糊控制(17)、避障(17)、Dijkstra 算法(16)、无人机(14)、多机器人(13)、定位(12)、路径优化(11)、AGV(11)、仿真(10)、路径(10)、运动控制(10)、碰撞检测(10)、轨迹规划(10)、图像处理(9)、运动学(9)、强化学习(9)、无线传感器网络(8)、多目标优化(8)、足球机器人(8)、神经网络(7)、智能交通系统(7)、模糊逻辑(7)、机械臂(7)、导航(6)、启发式算法(6)、焊接机器人(6)、最优路径(6)、路径跟踪(6)、多机器人系统(6)、MATLAB(5)、支持向量机(5)、人工智能(5)、自适应(5)、模糊神经网络(5)、机器视觉(5)、物流配送(5)、模拟退火算法(5)、工业机器人(5)、虚拟装配(5)、复杂环境(5)、ROS (5)、人工鱼群算法(5) 等。

图 1 路径规划算法学位论文关键词频次泡型图

### 2、学位论文所在高校院所分布

学位论文所在高校院所依次为哈尔滨工程大学(43)、哈尔滨工业大学(42)、北京航空航天大学(22)、东北大学(21)、浙江大学(21)、合肥工业大学(21)、北京理工大学(18)、大连理工大学(18)、华中科技大学(18)、广东工业大学(17)、西北工业大学(17)、燕山大学(16)、吉林大学(16)、东南大学(16)、南京航空航天大学(16)、南京理工大学(16)、华南理工大学(16)、上海交通大学(14)、大连海事大学(13)、武汉理工大学(13)、湖南大学(13)、重庆大学(13)、西安电子科技大学(13)、电子科技大学(12)、华东理工大学(11)、中南大学(11)、国防科学技术大学(11)、中国地质大学(北京)(10)、河北工业大学(10)、沈阳工业大学(10)、杭州电子科技大

<sup>3</sup> 数据来源于超星发现系统。

<sup>4</sup> 括号内数字为出现频次，下同。

学(10)、山东大学(10)、武汉科技大学(10)、北京工业大学(9)、天津工业大学(9)、天津理工大学(9)、东华大学(9)、上海工程技术大学(9)、南京邮电大学(9)、中国科学技术大学(9)、山东科技大学(9)、西南交通大学(9)、清华大学(8)、江苏科技大学(8)、安徽工程大学(8)、南昌航空大学(8)、西安理工大学(8)、中国科学院大学(8)、北京邮电大学(7)等。

图 2 路径规划算法学位论文所在高校院所频次泡型图

### 3、学位论文成果

表 2 学位论文成果

[学位论文] 基于 A\*算法的移动机器人路径规划

作者：王淼弛（沈阳工业大学）

学位名称：硕士

出处：沈阳工业大学 2017

[学位论文] 坐垫机器人路径规划问题研究

作者：于壮（沈阳工业大学）

学位名称：硕士

出处：沈阳工业大学 2017

[学位论文] 移动机器人路径规划和手臂控制

作者：夏娟（中原工学院）

学位名称：硕士

出处：中原工学院 2017

[学位论文] 无人船路径规划算法研究

作者：孟祥杜（天津理工大学）

学位名称：硕士

出处：天津理工大学 2017

[学位论文] 基于 Agent 的动态路径规划 引证(1)

作者：宋露（北京理工大学）

学位名称：硕士

出处：北京理工大学 2016

关键词：Agent；MAS；路径规划；追逐目标路径规划；动态避障；仿真平

台

[学位论文] 物流配送最优路径规划

作者：高小芳（华侨大学）

学位名称：硕士

出处：华侨大学 2016

关键词：最优路径规划；物流配送；最优算法；算法流程图；回溯算法

[学位论文] USV 路径规划算法的研究

作者：杨怀（大连海事大学）

学位名称：硕士

出处：大连海事大学 2016

[学位论文] 无人机飞行路径规划的空域风险评估

作者：杜恺若（成功大学）

学位名称：硕士

出处：成功大学 2017

[学位论文] 复杂环境下移动机器人路径规划方法研究

作者：徐军（天津理工大学）

学位名称：硕士

出处：天津理工大学 2017

[学位论文] 基于改进蚁群算法的无线传感网分簇与路径规划

作者：金超迪（南京邮电大学）

学位名称：硕士

出处：南京邮电大学 2017

[学位论文] 基于多代理的人群仿真路径规划研究

作者：黎勇（中国地质大学(北京)）

学位名称：硕士

出处：中国地质大学(北京) 2017

关键词：人群仿真；全局路径规划；局部路径规划；碰撞避免

[学位论文] 智能小车软件系统设计与路径规划方法研究

作者：符晓勇（浙江理工大学）

学位名称：硕士

出处：浙江理工大学 2017

关键词：智能小车；软件系统设计；路径规划

[学位论文] 足球机器人图像处理和路径规划研究

作者：李建兵（西南交通大学）

学位名称：硕士

出处：西南交通大学 2017

关键词：足球机器人；图像处理；路径

[学位论文] 基于移动终端的 LED 室内定位软件及路径规划研究

作者：张睿（中国地质大学(北京)）

学位名称：硕士

出处：中国地质大学(北京) 2017

关键词：位置服务；LED 室内定位；路径规划；安卓平台

[学位论文] 三维空间移动机器人路径规划技术的研究

作者：陆亮（合肥工业大学）

学位名称：硕士

出处：合肥工业大学 2017

关键词：路径规划；移动机器人；A\*算法；RRT 算法；动态避障

[学位论文] 基于支持向量机的船舶航行路径规划

作者：孙庆刚（大连海事大学）

学位名称：硕士

出处：大连海事大学 2017

关键词：路径规划；支持向量机；多分类问题；分段线性函数

[学位论文] 基于立体视觉的移动机器人局部路径规划

作者：冯伟峰（西南交通大学）

学位名称：硕士

出处：西南交通大学 2017

关键词：立体视觉；移动机器人

[学位论文] 基于机器视觉的机器人路径规划方法研究

作者：杨克强（大连理工大学）

学位名称：硕士

出处：大连理工大学 2017

关键词：移动机器人；全覆盖路径规划；边缘检测；双目视觉；模板匹配

[学位论文] 空地异构机器人系统路径规划研究

作者：谭艳平（武汉科技大学）

学位名称：硕士

出处：武汉科技大学 2017

[学位论文] 车身焊接工业机器人的路径规划及仿真

作者：刘畅（沈阳工业大学）

学位名称：硕士

出处：沈阳工业大学 2017

[学位论文] 基于 GNSS 的自动平整路径规划技术研究

作者：李笑（中国农业大学）

学位名称：硕士

出处：中国农业大学 2017

关键词：自动平整；全覆盖路径规划；空间聚类；铲车载荷；提高效率

[学位论文] 基于 T 样条曲面的数控铣削刀具路径规划研究

作者：陈晓奇（哈尔滨理工大学）

学位名称：硕士

出处：哈尔滨理工大学 2017

[学位论文] 室外移动机器人的道路场景识别及路径规划研究

作者：吴宗胜（西安理工大学）

学位名称：博士

出处：西安理工大学 2017

关键词：移动机器人；无人驾驶汽车；场景识别；道路消失点；场景理解；语义分割；信息融合；路径规划

[学位论文] 基于动态路径规划的三维扫描方法研究

作者：张晓蕾（大连理工大学）

学位名称：硕士

出处：大连理工大学 2017

关键词：三维扫描；动态路径规划；最小包容球；可视锥

[学位论文] 不规则焊缝在线识别及其路径规划仿真研究

作者：柳恒（大连理工大学）

学位名称：硕士

出处：大连理工大学 2017

关键词：不规则焊缝；视觉识别；机器人；在线识别；路径规划

[学位论文] 基于双层规划的 020 药品配送选址路径问题研究

作者：刘聪（北京交通大学）

学位名称：硕士

出处：北京交通大学 2017

[学位论文] 小型飞行器面向三维环境的自主路径规划

作者：万龙（大连理工大学）

学位名称：硕士

出处：大连理工大学 2017

关键词：三维路径规划；A\*算法；双目立体视觉；动态窗口

[学位论文] 基于 EPS 的自动泊车路径规划及跟踪控制研究

作者：徐磊（合肥工业大学）

学位名称：硕士

出处：合肥工业大学 2017

关键词：自动泊车；模糊控制；路径规划；自抗扰控制；实车试验

[学位论文] 饲草推送机器人主控系统设计及路径规划研究

作者：朱凯（中国农业大学）

学位名称：硕士

出处：中国农业大学 2017



关键词：嵌入式系统；路径规划；无线遥控；饲草推送机器人

[学位论文] 智能轮式机器人在养殖场中路径规划的研究

作者：王帅（长春大学）

学位名称：硕士

出处：长春大学 2017

[学位论文] 多机器人多任务分配及路径规划研究

作者：王宇（沈阳工业大学）

学位名称：硕士

出处：沈阳工业大学 2017

[学位论文] 复杂模具型腔铣削路径规划与实验研究

作者：汪名松（大连理工大学）

学位名称：硕士

出处：大连理工大学 2017

关键词：加工效率；模具型腔；切削模式；加工参数；运动学模型

[学位论文] 基于改进人工势场法的移动机器人路径规划研究

作者：尹国强（天津理工大学）

学位名称：硕士

出处：天津理工大学 2017

[学位论文] 基于群体智能优化的 AGV 路径规划算法研究

作者：荀燕琴（吉林大学）

学位名称：硕士

出处：吉林大学 2017

[学位论文] 基于驾驶人决策的停车场规划及路径诱导方法

作者：雷昆峰（合肥工业大学）

学位名称：硕士

出处：合肥工业大学 2017

关键词：驾驶人决策；概率选择；流量分配；停车场规划；路径诱导

[学位论文] 基于 IR-UWB 的 AGV 定位与路径规划技术研究

作者：孙小文（中国农业机械化科学研究院）

学位名称：硕士

出处：中国农业机械化科学研究院 2017

关键词：AGV；IR-UWB；模糊 PID 控制；路径规划；A\*算法

[学位论文] 移动机器人节点的路径规划及轨迹优化算法

作者：李泽玉（湖南科技大学）

学位名称：硕士

出处：湖南科技大学 2017

[学位论文] 基于博弈论的多模式动态路径规划技术研究

作者：刘雪尘（吉林大学）

学位名称：硕士

出处：吉林大学 2017

[学位论文] 激光焊接路径规划策略与控制软件开发

作者：林哲骋（浙江大学）

学位名称：硕士

出处：浙江大学 2017

关键词：激光焊接；软件研发；轨迹规划；自动定位；机器视觉

[学位论文] 导焦机器人路径规划与优化控制技术研究

作者：孟永政（上海应用技术大学）

学位名称：硕士

出处：上海应用技术大学 2017

[学位论文] 6kg 工业机器人路径规划及运动仿真研究

作者：张文强（合肥工业大学）

学位名称：硕士

出处：合肥工业大学 2017

关键词：工业机器人；结构设计；无碰撞路径规划；改进蚁群算法；笛卡尔空间的轨迹规划

[学位论文] 羽毛球机器人的目标检测与 BEZIER 曲线路径规划

作者：常运（天津工业大学）

学位名称：硕士

出处：天津工业大学 2017

[学位论文] 基于双目视觉的机器人路径规划研究

作者：代涛（沈阳理工大学）

学位名称：硕士

出处：沈阳理工大学 2017

[学位论文] 智能交通中的动态路径规划研究 引证(1)

作者：范炯（江苏科技大学）

学位名称：硕士

出处：江苏科技大学 2016

关键词：最优路径；Floyd 算法；蚁群算法；F 蚁群算法；交通拥堵

[学位论文] 固定路径的自动化物流系统路径规划与仿真

作者：杨光（昆明理工大学）

学位名称：硕士

出处：昆明理工大学 2016

关键词：自动化物流系统；路径规划；Dijkstra 算法；调度策略；物流仿真

[学位论文] 桥式起重机路径规划与路径跟踪研究

作者：习冰寒（大连理工大学）

学位名称：硕士

出处：大连理工大学 2016

[学位论文] 机器人路径规划与路径跟踪关键技术研究

作者：郭永强（辽宁大学）

学位名称：硕士

出处：辽宁大学 2017

[学位论文] 全自动平行泊车路径规划及路径跟踪研究

作者：赵海兰（山东理工大学）

学位名称：硕士

出处：山东理工大学 2017

[学位论文] 轮式机器人路径规划方法的研究

作者：闫亚男（河北科技大学）

学位名称：硕士

出处：河北科技大学 2016

关键词：移动机器人；路径规划；人工势场法；蚁群算法；遗传算法；免疫算子；Dijkstra 算法

[学位论文] 城市快递配送车辆路径规划研究

作者：张晓（西南交通大学）

学位名称：硕士

出处：西南交通大学 2016

[学位论文] AGV 路径规划与调度系统研究

作者：刘维民（华南理工大学）

学位名称：硕士

出处：华南理工大学 2016

关键词：AGV；路径规划；调度；改进 Dijkstra 算法；运输管理系统

[学位论文] 基于 ROS 的移动机器人路径规划

作者：王青袖（东北大学）

学位名称：硕士

出处：东北大学 2016

关键词：移动机器人；路径规划；A\*算法；动态窗口算法；机器人操作系统

[学位论文] 水质移动监测平台路径规划的研究

作者：劳家骏（浙江大学）

学位名称：硕士

出处：浙江大学 2016

关键词：水质移动监测；水质巡检；全局路径规划；局部避障

[学位论文] 双轮驱动 AGV 路径规划及运动控制

作者：费利鹏（河北科技大学）

学位名称：硕士

出处：河北科技大学 2016

关键词：AGV；路径规划；运动控制；蚁群算法；反演控制

[学位论文] 空地协同下的全局路径规划方法

作者：黄肖肖（山东理工大学）

学位名称：硕士

出处：山东理工大学 2016

[学位论文] 陆空机器人协同路径规划的研究

作者：刘敦浩（武汉工程大学）

学位名称：硕士

出处：武汉工程大学 2016

关键词：机器人协作；机器人操作系统；阈值分割；路径规划；协作模型

[学位论文] 物流终端设备的路径规划与智能控制

作者：谢洋（上海工程技术大学）

学位名称：硕士

出处：上海工程技术大学 2016

[学位论文] 智能车辆越野环境路径规划

作者：蒋键（北京理工大学）

学位名称：硕士

出处：北京理工大学 2016

关键词：越野环境；路径规划；高安全性；维诺图；可行路径单元集

[学位论文] 景区个人偏好路径规划算法研究

作者：胡涛（湖南大学）

学位名称：硕士

出处：湖南大学 2016

[学位论文] 智能轮椅的路径规划方法的研究与实现

作者：刘海娇（天津科技大学）

学位名称：硕士

出处：天津科技大学 2016

关键词：智能轮椅；路径规划；蚁群算法；栅格法；ARM

[学位论文] 聚餐推荐与路径规划系统的设计与实现

作者：杨述成（北京理工大学）

学位名称：硕士

出处：北京理工大学 2016

关键词：多人聚餐；关联规则；就餐位置；蚁群算法；广度优先算

[学位论文] 电子导游系统路径规划的研究

作者：倪广龙（哈尔滨理工大学）

学位名称：硕士

出处：哈尔滨理工大学 2016

[学位论文] 电动汽车路径规划问题研究

作者：张丽娜（东华大学）

学位名称：硕士

出处：东华大学 2016

关键词：充电设施；电动汽车路径规划；粒子群算法；多配送中心

[学位论文] 移动机器人路径规划算法的研究

作者：谢亚楠（西安建筑科技大学）

学位名称：硕士

出处：西安建筑科技大学 2016

关键词：路径规划；定位技术；人工势场法；模糊控制算法

[学位论文] 无人机动态路径规划研究

作者：尤俊巧（西北工业大学）

学位名称：硕士

出处：西北工业大学 2016

关键词：无人机；概率地图法；改进遗传算法；动态路径规划

[学位论文] 基于改进 A\*算法的路径规划和交通路

作者：王宝凤（中山大学）

学位名称：硕士

出处：中山大学 2016

关键词：智能交通；交通仿真系统；路径规划；A\*算法；交通流；交通网络设计

[学位论文] 无人机送货路径规划问题研究

作者：董婷婷（东北大学）

学位名称：硕士

出处：东北大学 2016

关键词：无人机；送货问题；路径优化；MILP；遗传算法

[学位论文] 基于实时路况的动态路径规划研究

作者：唐美霞（杭州电子科技大学）

学位名称：硕士

出处：杭州电子科技大学 2016

关键词：智能交通系统；短时交通速度预测；实时动态路径规划；遗传算法；小波神经网络模型

[学位论文] 情景感知的旅游路径规划算法研究

作者：周红磊（黑龙江大学）

学位名称：硕士

出处：黑龙江大学 2017

关键词：情景感知；旅游；路径规划

[学位论文] 基于强化学习的路径规划问题研究

作者：赵英男（哈尔滨工业大学）

学位名称：硕士

出处：哈尔滨工业大学 2017



关键词：未知环境；强化学习；路径规划；探索利用

[学位论文] 移动机器人路径规划的仿真与实现

作者：胡楠（安徽工程大学）

学位名称：硕士

出处：安徽工程大学 2017

关键词：移动机器人；路径规划；萤火虫算法；路径跟踪；非线性模型预测控制

[学位论文] 基于 Android 的智能小车控制及路径规划

作者：刘芳（广西师范大学）

学位名称：硕士

出处：广西师范大学 2017

关键词：扫地机器人；树莓派；Android；摄像监控；路径规划

[学位论文] 自动泊车系统的路径规划及跟踪

作者：李韬（哈尔滨工业大学）

学位名称：硕士

出处：哈尔滨工业大学 2017

关键词：前轮驱动；车位检测；泊车起始区域计算；泊车路径规划；模糊控制器

[学位论文] 移动机器人混合路径规划研究

作者：张成（安徽工程大学）

学位名称：硕士

出处：安徽工程大学 2017

关键词：栅格法；蚁群算法；路径规划；滚动窗口

[学位论文] 基于视觉的焊缝路径识别与轨迹规划

作者：李华（山东科技大学）

学位名称：硕士

出处：山东科技大学 2017

[学位论文] 多机器人路径规划算法研究

作者：李尤（黑龙江大学）

学位名称：硕士

出处：黑龙江大学 2017

关键词：机器人路径规划

[学位论文] 平面切割路径规划与优化研究

作者：李坚（广东工业大学）

学位名称：硕士

出处：广东工业大学 2017

关键词：切割路径优化；嵌套识别；板材语义信息；动态旅行商；贪婪算法

[学位论文] 无人机协同路径规划三维实时可视化仿真平台

作者：陈龚（南京理工大学）

学位名称：硕士

出处：南京理工大学 2017

关键词：无人机；路径规划；侦察；实时求交；仿真平台

[学位论文] 基于激光熔覆技术的成形维修路径规划方法研究

作者：赵涛春（北京印刷学院）

学位名称：硕士

出处：北京印刷学院 2017

关键词：激光熔覆成形维修；模型重建；分层切片；截面填充

[学位论文] 混合无线传感网检测有害气体移动节点目标点选择及路径规划

作者：向建明（中国地质大学(北京)）

学位名称：博士

出处：中国地质大学(北京) 2017

关键词：混合无线传感器网络；稀疏传感器网络；移动传感器路径规划；感知空洞修复

[学位论文] 基于动态运动基元的移动机器人路径规划方法研究

作者：姜明浩（武汉科技大学）

学位名称：硕士

出处：武汉科技大学 2017

[学位论文] 基于改进人工鱼群算法的移动机器人路径规划问题研究

作者：杨亚威（大连海事大学）

学位名称：硕士

出处：大连海事大学 2017

关键词：人工鱼群算法；移动机器人；路径规划；差分进化算法；无人机

[学位论文] 智能上肢可控变阻抗柔性关节控制与安全路径规划

作者：杨光（沈阳工业大学）

学位名称：硕士

出处：沈阳工业大学 2017

[学位论文] 基于固高运控器的 SCARA 四轴机械臂路径规划研究

作者：苏磊（华北电力大学）

学位名称：硕士

出处：华北电力大学 2017

[学位论文] WSN 中基于多移动代理的路径规划及数据融合研究

作者：汪昕（南昌航空大学）

学位名称：硕士

出处：南昌航空大学 2017

关键词：无线传感网络；移动 Agent；路径规划；数据融合；算法复杂度

[学位论文] 基于飞机部件数模的机器人制孔路径规划算法研究

作者：王鑫（沈阳航空航天大学）

学位名称：硕士

出处：沈阳航空航天大学 2017

[学位论文] 移动机械臂路径规划及全参数运动学算法研究

作者：王希同（上海应用技术大学）

学位名称：硕士

出处：上海应用技术大学 2017

[学位论文] 基于改进粒子群算法的水下滑翔机路径规划研究

作者：邹静（吉林大学）

学位名称：硕士

出处：吉林大学 2017

[学位论文] 已知环境下智能清洁机器人路径规划研究

作者：张堂凯（南京邮电大学）

学位名称：硕士

出处：南京邮电大学 2017

[学位论文] 无人机於数值地形模型建置之路径规划方法——以冲积扇为例

作者：杨政玓（台湾大学）

学位名称：硕士

出处：台湾大学 2017

关键词：冲积扇；数值地形模型；无人飞行载具；路径规划；蚁群演算法

[学位论文] 基于电子海图和航海雷达的无人水面艇路径规划研究

作者：操文芷（大连海事大学）

学位名称：硕士

出处：大连海事大学 2017

关键词：电子海图；雷达图像；Hausdorff 算法；人工势场法；路径规划

[学位论文] 基於分块模型与影像路径规划之行人检测与追踪系统

作者：曹维雨（台湾大学）

学位名称：硕士

出处：台湾大学 2017

关键词：无人机；行人检测；目标追踪；路径规划；特徵点匹配；回授控制

[学位论文] 基于 Spark 的带三维装载与时间窗约束的车辆路径规划问题研究

作者：叶馥榕（厦门大学）

学位名称：硕士

出处：厦门大学 2017

关键词：车辆路径规划问题；混合算法；分布式启发式算法

[学位论文] 基于评分的路径规划

作者：戴军强（苏州大学）

学位名称：硕士

出处：苏州大学 2015

关键词：移动互联网；基于位置的服务；路网数据

[学位论文] 基于混合算法的机器人路径规划及编队研究 引证(1)

作者：董晔（辽宁科技大学）

学位名称：硕士

出处：辽宁科技大学 2016

[学位论文] 基于粒子群算法的路径规划问题研究 引证(1)

作者：吴高超（燕山大学）

学位名称：硕士

出处：燕山大学 2016

关键词：粒子群算法；移动机器人路径规划；雁群粒子群算法；混沌；旅行商问题；遗传算法

[学位论文] 移动机器人室内环境探索与路径规划问题的研究 引证(1)

作者：王丹阳（北京工业大学）

学位名称：硕士

出处：北京工业大学 2016

关键词：移动机器人；环境探索；路径规划；启发式导航

[学位论文] 飞机自动制孔工艺设计及路径规划 引证(1)

作者：郭文杰（沈阳航空航天大学）

学位名称：硕士

出处：沈阳航空航天大学 2016

关键词：自动制孔；MBD；工艺信息；路径规划；CATIA

[学位论文] 多无人机任务分配与路径规划算法研究 引证(1)

作者：丁家如（浙江大学）

学位名称：硕士

出处：浙江大学 2016

[学位论文] 基于改进蚁群算法的移动机器人路径规划研究 引证(1)

作者：朱铁欣（东北农业大学）

学位名称：硕士

出处：东北农业大学 2016

[学位论文] 基于伪谱法的自主泊车路径规划方法研究 引证(1)

作者：叶林铨（中国科学技术大学）

学位名称：硕士

出处：中国科学技术大学 2016

[学位论文] 基于 A\*算法和 B 样条函数的月球车路径规划研究 引证(1)

作者：王利敏（吉林大学）

学位名称：硕士

出处：吉林大学 2016

[学位论文] 室内机器人全覆盖路径规划方法研究 引证(1)

作者：吕后勇（西北农林科技大学）

学位名称：硕士

出处：西北农林科技大学 2016

[学位论文] 室内移动机器人路径规划与定位研究 引证(1)

作者：陈鸿旭（重庆邮电大学）

学位名称：硕士

出处：重庆邮电大学 2016

关键词：移动机器人；室内定位；模糊逻辑控制；路径规划；行为融合

[学位论文] 移动机器人路径规划与二维地图构建研究 引证(3)

作者：侯朋岐（大连海事大学）

学位名称：硕士

出处：大连海事大学 2016

关键词：移动机器人；定位；路径规划；数据匹配；地图构建

[学位论文] 焊接路径的视觉识别与机器人轨迹规划 引证(3)

作者：林明盛（广东工业大学）

学位名称：硕士

出处：广东工业大学 2016

关键词：机器人；焊接路径；视觉识别；相机标定；图像处理；轨迹规划

[学位论文] 基于改进遗传算法的移动机器人路径规划研究 引证(1)

作者：田欣（郑州大学）

学位名称：硕士

出处：郑州大学 2016

[学位论文] 基于图像处理的智能割草机器人路径规划研究 引证(1)

作者：童逸舟（浙江理工大学）

学位名称：硕士

出处：浙江理工大学 2016

[学位论文] 基于强化学习的移动机器人路径规划研究 引证(1)

作者：高慧（西南交通大学）

学位名称：硕士

出处：西南交通大学 2016

关键词：移动机器人；路径规划；强化学习；近似动作模型；ROS

[学位论文] 复杂企业工作环境中安全路径规划的研究

作者：张磊（辽宁科技大学）

学位名称：硕士

出处：辽宁科技大学 2016

[学位论文] 交通枢纽行人导引系统的路径规划算法研究

作者：李珍（电子科技大学）

学位名称：硕士

出处：电子科技大学 2016



关键词：交通枢纽；行人导引系统；路径规划；目标方向；A\*算法

[学位论文] 基于智能算法的焊接机器人路径规划

作者：薛立卡（华东理工大学）

学位名称：硕士

出处：华东理工大学 2016

[学位论文] 一种自主机器人路径规划研究与设计

作者：张怀超（内蒙古科技大学）

学位名称：硕士

出处：内蒙古科技大学 2016

[学位论文] 基于多目标模因算法的路径规划

作者：肖骏（深圳大学）

学位名称：硕士

出处：深圳大学 2016

关键词：路径规划；演化算法；模因算法；多目标优化

[学位论文] 基于网络化雷场的活动雷路径规划算法研究

作者：张国秀（北京理工大学）

学位名称：硕士

出处：北京理工大学 2016

关键词：网络化雷场；活动雷；路径规划；模糊控制；人工势场

[学位论文] 无人帆船路径规划研究

作者：康梦萁（上海交通大学）

学位名称：硕士

出处：上海交通大学 2016

关键词：帆船；路径

[学位论文] 基于交通诱导子区的城市分层分区路径规划

作者：周俊杰（浙江大学）

学位名称：硕士

出处：浙江大学 2016

[学位论文] Voronoi--BFO 水面移动基站路径规划算法

作者：赵青（合肥工业大学）

学位名称：硕士

出处：合肥工业大学 2016

关键词：水面传感器网络；Voronoi 图；细菌觅食优化算法；移动基站；路径规划

[学位论文] 拖拉机作业路径规划与辅助导航系统的研究

作者：王建波（河南农业大学）

学位名称：硕士

出处：河南农业大学 2016

关键词：RTK；高斯投影；定位测姿；路径规划；辅助导航

[学位论文] 基于 VANETs 的交通信息发布与路径规划研究

作者：王健（南开大学）

学位名称：硕士

出处：南开大学 2016

[学位论文] 压气机叶片机器人抛光工艺路径规划研究

作者：胡小龙（西北工业大学）

学位名称：硕士

出处：西北工业大学 2016

关键词：叶片；机器人；抛光；路径规划；赫兹接触模型

[学位论文] 基于 Voronoi 图的快速成形填充路径规划及仿真研究

作者：张璐璐（西北工业大学）

学位名称：硕士

出处：西北工业大学 2016

关键词：快速成形；偏置填充；Voronoi；直骨架；CLI

[学位论文] 波浪能推进水面航行器的路径规划问题研究

作者：周宏祥（浙江大学）

学位名称：硕士

出处：浙江大学 2016

[学位论文] 基于社区发现的动态路径规划问题研究

作者：王晨（哈尔滨工业大学）

学位名称：硕士

出处：哈尔滨工业大学 2016

关键词：车辆导航；动态路径规划；社区发现；分层搜索

[学位论文] 轮式机器人路径规划及控制方法研究

作者：申燕凯（河北科技大学）

学位名称：硕士

出处：河北科技大学 2016

关键词：移动机器人；路径规划；人工势场法；模糊逻辑；神经网络

[学位论文] 高速列车车厢总成装配路径规划方法研究

作者：熊晶（华中科技大学）

学位名称：博士

出处：华中科技大学 2016

关键词：装配路径规划；快速搜索随机树；虚拟装配；高速列车；装配路径评价

[学位论文] 面向复杂场景装配的模型构建与路径规划

作者：卜新苹（中国科学院大学）

学位名称：硕士

出处：中国科学院大学 2016

[学位论文] 基于电子海图的无人艇全局路径规划

作者：张月（大连海事大学）

学位名称：硕士

出处：大连海事大学 2016

[学位论文] 无人车路径规划与跟踪控制方法研究

作者：李胜飞（北京理工大学）

学位名称：硕士

出处：北京理工大学 2016

关键词：无人驾驶车辆；动力学模型；微分平坦；自抗扰控制；路径规划与跟踪控制

[学位论文] 基于模糊控制的移动机器人路径规划

作者：李木（河北工业大学）

学位名称：硕士

出处：河北工业大学 2016

[学位论文] 基于 GIS 的无人地面车辆路径规划技术研究

作者：潘允辉（北京理工大学）

学位名称：硕士

出处：北京理工大学 2016

关键词：无人地面车辆；地理信息系统；路径规划；道路匹配；双线路口模型；三次 Hermite 插值

[学位论文] 一种基于回旋曲线的泊车路径规划算法及其应用

作者：屈新（北京理工大学）

学位名称：硕士

出处：北京理工大学 2016

[学位论文] 轮式机器人路径规划及任务调度算法研究与设计

作者：张磊（华南理工大学）

学位名称：硕士

出处：华南理工大学 2016

关键词：AGV；路径规划；任务调度；Qt；creator；软件系统

[学位论文] 基于无线网络的 AGVS 控制技术与路径规划方法研究

作者：刘馨雨（华东理工大学）

学位名称：硕士

出处：华东理工大学 2016

[学位论文] 基于改进蚁群算法的多机器人路径规划研究

作者：赵珍（兰州理工大学）

学位名称：硕士

出处：兰州理工大学 2016

关键词：多机器人；路径规划；蚁群算法；滚动窗口；双层规划；避碰策略

[学位论文] 多静态节点 DTN 中移动 Agent 路径规划研究

作者：徐彪（杭州电子科技大学）

学位名称：硕士

出处：杭州电子科技大学 2016

关键词：延迟容忍网络；匈牙利算法；路径规划；移动代理

[学位论文] 城市智能交通中的动态路径规划研究

作者：李军（杭州电子科技大学）

学位名称：硕士

出处：杭州电子科技大学 2016

关键词：智能交通系统；A\*算法；路网分层；动态路径规划；BP 神经网络

[学位论文] 基于 FDM 技术的 3D 打印路径规划技术研究

作者：晁艳艳（长春工业大学）

学位名称：硕士

出处：长春工业大学 2016

关键词：熔融沉积成型；STL 模型；Hilbert 曲线；路径规划

[学位论文] 数字化工厂中多 AGV 路径规划研究及应用

作者：李玉勤（宁夏大学）

学位名称：硕士

出处：宁夏大学 2016

关键词：多 AGV 系统；RFID；路径规划；A\*算法

[学位论文] 基于群体智能的虚拟人群路径规划方法研究

作者：吕远阳（山东师范大学）

学位名称：硕士

出处：山东师范大学 2016

关键词：群体智能；路径规划；人群疏散仿真；人工蜂群算法；社会力量模

型

[学位论文] 钢卷仓库三维建模及吊装路径规划

作者：付雪青（重庆大学）

学位名称：硕士

出处：重庆大学 2016

关键词：吊装；路径规划；避碰；粒子群算法；WebGL

[学位论文] 融合城市路网数据模型的路径规划方案研究

作者：姚慧欣（西南交通大学）

学位名称：硕士

出处：西南交通大学 2016

关键词：城市路网数据模型；栅格法；蚁群算法；Dijkstra 算法

[学位论文] 自主移动机器人组合定位与路径规划方法研究

作者：张帆（浙江大学）

学位名称：硕士

出处：浙江大学 2016

[学位论文] 未知环境下全覆盖路径规划问题的研究

作者：赵蕾（南昌大学）

学位名称：硕士

出处：南昌大学 2016

关键词：生物激励神经网络；模糊逻辑；全覆盖路径规划；环境建模

[学位论文] 复杂柔性线缆路径规划及信息模型研究

作者：刘丹（桂林电子科技大学）

学位名称：硕士

出处：桂林电子科技大学 2016

[学位论文] 仿生机器鱼的运动行为分析及路径规划研究

作者：张倩（青海大学）

学位名称：硕士

出处：青海大学 2016

[学位论文] 基于改进遗传算法的足球机器人路径规划研究

作者：罗欢（辽宁工业大学）

学位名称：硕士

出处：辽宁工业大学 2016

关键词：人工智能；足球机器人；路径规划；ARM；Zig；Bee；遗传算法

[学位论文] 智能 AGV 系统设计及路径规划算法研究

作者：黄诚杰（福建农林大学）

学位名称：硕士

出处：福建农林大学 2016

[学位论文] 基于智能算法的移动机器人路径规划应用研究

作者：林清霖（昆明理工大学）

学位名称：硕士

出处：昆明理工大学 2016

关键词：移动机器人；路径规划；遗传算法；蚁群算法

[学位论文] 基于 RRT 的智能车辆局部路径规划与跟随研究

作者：黄正瑜（湖南大学）

学位名称：硕士

出处：湖南大学 2016

[学位论文] 基于预测控制的足球机器人路径规划研究

作者：蒋旭云（合肥工业大学）

学位名称：硕士

出处：合肥工业大学 2016

[学位论文] 财务管理创新：影响因素、模式选择与路径规划

作者：张盛勇（东北财经大学）

学位名称：博士

出处：东北财经大学 2016



[学位论文] 基于 Hopfield 网络的路径规划并行算法设计与实现

作者：张华烨（华南理工大学）

学位名称：硕士

出处：华南理工大学 2016

关键词：路径规划；非凸优化；Hopfield 神经网络；并行计算

[学位论文] 动态环境下移动机器人路径规划研究

作者：焦小亮（西安理工大学）

学位名称：硕士

出处：西安理工大学 2016

[学位论文] 基于蚁群算法的移动机器人路径规划研究

作者：聂政（大连理工大学）

学位名称：硕士

出处：大连理工大学 2016

关键词：移动机器人；路径规划；蚁群算法；栅格法；可视图

[学位论文] 基于北斗位置信息的机器人动态路径规划

作者：王容（西南科技大学）

学位名称：硕士

出处：西南科技大学 2016

[学位论文] 飞秒激光双光子聚合加工扫描路径的规划

作者：李雨澄（长春工业大学）

学位名称：硕士

出处：长春工业大学 2016

关键词：双光子聚合；截面轮廓拟合；扫描路径；复合扫描；二进制 CLI 文

件

[学位论文] 水槽自动化抛光系统及机器人路径规划研究

作者：徐光（广东工业大学）

学位名称：硕士

出处：广东工业大学 2016

[学位论文] 基于改进遗传算法的搜救机器人路径规划

作者：巩力源（南京信息工程大学）

学位名称：硕士

出处：南京信息工程大学 2016

关键词：GPS 定位；无线通信；人工智能；路径规划；机器人

[学位论文] 基于改进人工鱼群算法的机器人路径规划

作者：林子安（桂林电子科技大学）

学位名称：硕士

出处：桂林电子科技大学 2016

关键词：人工鱼群算法；机器人；路径规划；免疫算法；全局最优解

[学位论文] 自动导引搬运车设计及其路径规划研究

作者：张岩岩（西安科技大学）

学位名称：硕士

出处：西安科技大学 2016

关键词：自动化仓储系统；自动导引搬运车；路径规划；人工免疫算法；蚁群算法

[学位论文] 基于智能算法的移动机器人路径规划研究

作者：徐艳平（中原工学院）

学位名称：硕士

出处：中原工学院 2016

关键词：路径规划；智能算法；贝塞尔曲线；蜂群算法；拥挤差分算法

[学位论文] 面向回坞的 AUV 导航和路径规划研究

作者：刘陈展（浙江大学）

学位名称：硕士

出处：浙江大学 2016

关键词：自主水下航行器；回坞；容积卡尔曼滤波；测量值延迟；抗野值滤波；Dubins 路径规划；MOOS

[学位论文] 城市物流配送车辆路径规划 WebGIS 系统设计与开发

作者：夏华栋（浙江工业大学）

学位名称：硕士

出处：浙江工业大学 2016

[学位论文] 自动搬运车研制及其路径规划实现

作者：孔德胜（中国计量大学）

学位名称：硕士

出处：中国计量大学 2016

关键词：自动搬运车；PID；路径规划；节点选择

[学位论文] 不确定因素下路径规划问题研究

作者：张梦颖（中国科学技术大学）

学位名称：博士

出处：中国科学技术大学 2016

[学位论文] 视觉导航 AGV 定位与路径规划技术研究

作者：郑少华（华南理工大学）

学位名称：硕士

出处：华南理工大学 2016

关键词：视觉导航 AGV；视觉定位；改进 JPS 算法；改进动态窗口法

[学位论文] 无人水面艇实时路径规划系统研究

作者：孙晓界（大连海事大学）

学位名称：硕士

出处：大连海事大学 2016

[学位论文] 煤矿救援机器人地图构建与路径规划研究

作者：程新景（中国矿业大学）

学位名称：硕士

出处：中国矿业大学 2016

关键词：煤矿救援机器人；ROS；SLAM；路径规划；概率模型

[学位论文] 叶片复杂曲面磨抛加工路径规划算法研究

作者：付林（吉林大学）

学位名称：硕士

出处：吉林大学 2016

[学位论文] 基于动态人工势场法无人驾驶汽车路径规划研究

作者：耿以才（上海工程技术大学）

学位名称：硕士

出处：上海工程技术大学 2016

[学位论文] 基于智能算法的移动机器人路径规划研究

作者：周文明（南京理工大学）

学位名称：硕士

出处：南京理工大学 2016

[学位论文] 牙齿正畸路径规划方法研究及可视化开发

作者：张筱（山东大学）

学位名称：硕士

出处：山东大学 2016

[学位论文] 森林火灾应急救援路径规划与调度研究

作者：任亚平（东北林业大学）

学位名称：硕士

出处：东北林业大学 2016

关键词：森林火灾；应急救援；路径规划；车辆调度

[学位论文] 自主移动机器人的路径规划算法研究

作者：潘琪（湖南大学）

学位名称：硕士

出处：湖南大学 2016

关键词：自主移动机器人；导航；路径规划；生物激励神经网络

[学位论文] 基于多 NAO 机器人的路径规划与搬运研究

作者：李晓辉（哈尔滨工业大学）

学位名称：硕士

出处：哈尔滨工业大学 2016

关键词：多机器人系统；路径规划；多机器人搬运；NAO 机器人

[学位论文] 隐式结构的自动铺丝路径规划

作者：BAYDUR MUSTAK ZAFER（南京航空航天大学）

学位名称：硕士

出处：南京航空航天大学 2016

关键词：隐式曲面；路径规划；测地等距网；复合材料

[学位论文] 基于 Android 的地图匹配与分层路径规划方法研究

作者：武裕皓（西北工业大学）

学位名称：硕士

出处：西北工业大学 2016

关键词：地图匹配；Android；导航；分层路径规划；A\*算法

[学位论文] 基于 ArcGIS 的校车路径规划系统设计与实现

作者：朱玉坤（河南大学）

学位名称：硕士

出处：河南大学 2016

关键词：校车路径规划；ArcGIS；系统分析与设计；FlexViewer

[学位论文] 基于移动智能终端的城市交通路径规划研究

作者：耿秀秀（中国地质大学(北京)）

学位名称：硕士

出处：中国地质大学(北京) 2016

关键词：权重模型；Dijkstra 算法；路径规划；城市交通；智能终端

[学位论文] 水稻插秧机最优覆盖路径规划研究

作者：袁加红（安徽农业大学）

学位名称：硕士

出处：安徽农业大学 2016

[学位论文] 基于洪泛算法的单线校车路径规划问题研究

作者：李倩影（辽宁师范大学）

学位名称：硕士

出处：辽宁师范大学 2016

[学位论文] 考虑被困人员生命强度的机器人救援路径规划

作者：耿娜（中国矿业大学）

学位名称：博士

出处：中国矿业大学 2016

关键词：机器人；生命强度；救援；路径规划；微粒群

[学位论文] 基于视觉的管板机器人焊接三维定位与路径规划

作者：张勋业（山东大学）

学位名称：硕士

出处：山东大学 2016

[学位论文] 多台履带起重机协同吊装路径规划研究

作者：孙吉胜（大连理工大学）

学位名称：硕士

出处：大连理工大学 2016

[学位论文] 阀门产品数字化装配路径规划系统研究与开发

作者：张璐璐（河北科技大学）

学位名称：硕士

出处：河北科技大学 2016

[学位论文] 高超声速飞行器路径规划、制导与控制研究

作者：黄得刚（西北工业大学）

学位名称：博士

出处：西北工业大学 2016

关键词：飞行控制；耦合；高超声速；反步；滑模；自适应；Dubins 曲线；  
路径规划；制导律；非线性；不确定性；风扰动

[学位论文] 无人驾驶汽车的路径规划与跟随控制算法研究

作者：潘鲁彬（湖南大学）

学位名称：硕士

出处：湖南大学 2016

关键词：智能水滴算法；路径规划；模型预测控制算法；转向控制；二次规

划；速度控制

[学位论文] LS 报社媒体融合发展战略规划与实施路径研究

作者：陶杰炳（浙江理工大学）

学位名称：硕士

出处：浙江理工大学 2016

[学位论文] 多无人机协同路径规划技术研究及模拟实现

作者：刘浩（电子科技大学）

学位名称：硕士

出处：电子科技大学 2016

关键词：多无人机；协同；K-trajectory 平滑；蚁群算法；Voronoi 图

[学位论文] 基于改进蚁群算法的单校校车路径规划问题研究

作者：丁然（辽宁师范大学）

学位名称：硕士

出处：辽宁师范大学 2016

[学位论文] 浮动车数据挖掘及其在路径规划中的应用

作者：李建明（沈阳航空航天大学）

学位名称：硕士

出处：沈阳航空航天大学 2016

关键词：路径规划；出租车 GPS 数据；地图匹配算法；候选车站集；相关性  
启发式搜索算法

[学位论文] 多 AGV 路径规划及调度系统设计与研究

作者：王辉（北京航空航天大学）

学位名称：硕士

出处：北京航空航天大学 2016



关键词：AGV 系统；路径规划；AGV 调度；Petri 网建模

[学位论文] 智能小型足球机器人的构建与路径规划研究

作者：袁国伟（大连海事大学）

学位名称：硕士

出处：大连海事大学 2016

[学位论文] 水面无人艇局部路径规划初步研究

作者：陈华（大连海事大学）

学位名称：硕士

出处：大连海事大学 2016

[学位论文] 融合栅格法与改进蚁群算法的机器人路径规划

作者：柴寅（武汉科技大学）

学位名称：硕士

出处：武汉科技大学 2016

关键词：机器人路径规划；栅格法；蚁群算法

[学位论文] 移动机器人路径规划研究及嵌入式系统设计

作者：吕金秋（上海工程技术大学）

学位名称：硕士

出处：上海工程技术大学 2016

[学位论文] 未知环境下移动机器人路径规划方法研究

作者：苏坤（上海工程技术大学）

学位名称：硕士

出处：上海工程技术大学 2016

[学位论文] 基于 ARM 平台的多机器人路径规划系统研究

作者：于清平（上海工程技术大学）

学位名称：硕士

出处：上海工程技术大学 2016

[学位论文] 基于 Android 的多点快递配送最优路径规划方法及实现

作者：张爱美（浙江工业大学）

学位名称：硕士

出处：浙江工业大学 2016

关键词：多点；快递；配送；最优路径

[学位论文] 割草机器人草地视觉识别与路径规划技术研究

作者：张得明（扬州大学）

学位名称：硕士

出处：扬州大学 2016

关键词：割草机器人；嵌入式操作系统；摄像头标定；视觉识别

[学位论文] 室内自主导航移动机器人路径规划研究

作者：杨兴（中北大学）

学位名称：硕士

出处：中北大学 2016

[学位论文] 自主行驶资源勘探车辆路径规划算法研究

作者：刘神（吉林大学）

学位名称：硕士

出处：吉林大学 2016

[学位论文] 灾害条件下应急交通疏散路径规划方法研究

作者：王萍（燕山大学）

学位名称：硕士

出处：燕山大学 2016

关键词：灾害；影响范围；连通可靠性；路径规划；应急交通疏散

[学位论文] 基于人工势场法的机器人路径规划研究

作者：程紫云（燕山大学）

学位名称：硕士

出处：燕山大学 2016

关键词：路径规划；人工势场法；避障；沿边走行为；远程监控

[学位论文] 空域灵活使用下的改航路径规划研究

作者：赵召娜（中国民航大学）

学位名称：硕士

出处：中国民航大学 2016

关键词：空中交通管理；空域灵活使用；危险天气；改航；改进的蚁群算法；改进的人工势场法

[学位论文] 电弧增材制造成形方向特征及路径规划研究

作者：马倩（北京理工大学）

学位名称：硕士

出处：北京理工大学 2016

关键词：电弧增材制造；各向异性；路径规划；分层算法

[学位论文] 移动机器人 SLAM 与路径规划方法研究

作者：战艺（广西大学）

学位名称：硕士

出处：广西大学 2016

[学位论文] 路径规划算法的研究及应用

作者：谢娟（电子科技大学）

学位名称：硕士

出处：电子科技大学 2015

关键词：路径规划；车辆路径问题；禁忌搜索；社交网络

[学位论文] 工业机器人切割路径的视觉识别及轨迹规划研究

作者：王宁（中北大学）

学位名称：硕士

出处：中北大学 2017

关键词：工业机器人；切割路径；视觉识别；轨迹

[学位论文] 轮式移动机械臂设计与定位及路径规划研究

作者：高恒（西安理工大学）

学位名称：硕士

出处：西安理工大学 2017

[学位论文] 空间机械臂自主避障路径规划技术研究

作者：刘嘉骏（北京邮电大学）

学位名称：硕士

出处：北京邮电大学 2017

[学位论文] 四旋翼无人机的室内路径规划技术研究

作者：张富强（哈尔滨工业大学）

学位名称：硕士

出处：哈尔滨工业大学 2017

关键词：无人机；路径规划；图像处理；ROS；飞行控制

[学位论文] 柔性线缆信息建模与三维路径规划技术研究

作者：吴保胜（南京航空航天大学）

学位名称：硕士

出处：南京航空航天大学 2017

[学位论文] 基于规则 DEM 的地形识别及路径规划研究

作者：张鑫（桂林电子科技大学）

学位名称：硕士

出处：桂林电子科技大学 2017

关键词：DEM；地形识别；路径规划；A\*算法；World；Wind

[学位论文] 基于改进人工势场法的路径规划算法研究

作者：郭泉鹏（哈尔滨工业大学）

学位名称：硕士

出处：哈尔滨工业大学 2017

关键词：移动机器人；局部路径规划；人工势场法；局部极小值；快速扩展随机树

[学位论文] 多机器人路径规划与协作作业设计及应用研究

作者：邵芳（哈尔滨商业大学）

学位名称：硕士

出处：哈尔滨商业大学 2017

关键词：路径规划；作业规划；机器人；人工势场法

[学位论文] 针对不同用户群体的城市交通路径规划系统的研究

作者：吴彬彬（华北电力大学(北京)）

学位名称：硕士

出处：华北电力大学(北京) 2017

关键词：用户群体；城市交通

[学位论文] 基于音乐墙的多机器人路径规划研究

作者：齐剑（安徽理工大学）

学位名称：硕士

出处：安徽理工大学 2017

关键词：音乐；多机器人；路径

[学位论文] 基于蚁群算法的机器人路径规划研究

作者：田德伟（西安建筑科技大学）

学位名称：硕士

出处：西安建筑科技大学 2017

[学位论文] 视感知下的空地协同路径规划算法研究

作者：万腾（兰州理工大学）

学位名称：硕士

出处：兰州理工大学 2017

[学位论文] 电动汽车智能充电路径规划算法研究

作者：赵薪智（山东理工大学）

学位名称：硕士

出处：山东理工大学 2017

[学位论文] 自主式移动机器人路径规划算法研究

作者：蔡漫漫（青岛科技大学）

学位名称：硕士

出处：青岛科技大学 2017

关键词：移动机器人；路径规划；粒子群算法；蚁群算法；融合算法

[学位论文] 双 SCARA 机器人无碰路径规划及应用研究

作者：刘延遂（广东工业大学）

学位名称：硕士

出处：广东工业大学 2017

关键词：双 SCARA 机器人；无碰路径规划；异型插件；路径优化

[学位论文] 波浪滑翔机速度预测与路径规划的研究

作者：易龙江（青岛大学）

学位名称：硕士

出处：青岛大学 2017

关键词：波浪滑翔机；速度预测；栅格法；蚁群算法；路径规划

[学位论文] 基于 D\*Lite 算法的移动机器人路径规划研究

作者：徐开放（哈尔滨工业大学）

学位名称：硕士

出处：哈尔滨工业大学 2017

关键词：移动机器人；路径规划；人工智能；神经网络

[学位论文] 仓储系统中机器人小车路径规划算法研究

作者：高小杰（北京邮电大学）

学位名称：硕士

出处：北京邮电大学 2017

[学位论文] TD-LTE 无人机系统路径规划的研究

作者：阮凯（北京邮电大学）

学位名称：硕士

出处：北京邮电大学 2017

[学位论文] 基于改进遗传算法的移动机器人路径规划研究

作者：李明（安徽工程大学）

学位名称：硕士

出处：安徽工程大学 2017

关键词：路径规划；移动机器人；自适应遗传算法；栅格法；路径协调策略

[学位论文] 基于视觉标签的 AGV 路径规划算法研究

作者：何健（东南大学）

学位名称：硕士

出处：东南大学 2017

[学位论文] 多智能体避障路径规划研究

作者：贾春雪（南京信息工程大学）

学位名称：硕士

出处：南京信息工程大学 2017

[学位论文] 自由漂浮空间机器人最优路径规划研究

作者：许林杨（哈尔滨工业大学）

学位名称：硕士

出处：哈尔滨工业大学 2017

[学位论文] 矿山乘人索道路径规划算法研究与软件实现

作者：刘欣欣（山东科技大学）

学位名称：硕士

出处：山东科技大学 2017

[学位论文] 商场导购机器人的路径规划与交互式导航

作者：郭江（西南科技大学）

学位名称：硕士

出处：西南科技大学 2017

关键词：商场；导购；机器人；路径规划；交互式

[学位论文] 基于 RGB-D SLAM 的视觉定位与路径规划方法研究

作者：姜珊（哈尔滨工业大学）

学位名称：硕士



出处：哈尔滨工业大学 2017

关键词：RGB-D；SLAM；路径规划；特征检测；运动估计

[学位论文] 复杂曲面零件激光熔覆的路径规划研究

作者：陈影（新疆大学）

学位名称：硕士

出处：新疆大学 2017

关键词：激光熔覆；逆向工程；曲面零件；机器人；路径规划

[学位论文] 熔融沉积扫描路径规划及工艺参数优化研究

作者：周朕（南京航空航天大学）

学位名称：硕士

出处：南京航空航天大学 2017

[学位论文] 并联机器人工作空间、奇异特性及路径规划研究

作者：周一群（山东大学）

学位名称：硕士

出处：山东大学 2017

关键词：并联；机器人工作空间；奇异特性；路径

[学位论文] 基于神经网络的移动机器人路径规划方法研究

作者：宫孟孟（哈尔滨工业大学）

学位名称：硕士

出处：哈尔滨工业大学 2017

关键词：机器人；路径规划；神经网络；粒子群算法

[学位论文] 6R 串联机械臂复杂空间环境路径规划研究

作者：马超（济南大学）

学位名称：硕士

出处：济南大学 2017

关键词：串联；机械臂；空间环境；路径

[学位论文] 一种自主机器人动态路径规划系统设计

作者：任恒靓（内蒙古科技大学）

学位名称：硕士

出处：内蒙古科技大学 2017

[学位论文] 物流仓储移动机器人系统设计与路径规划研究

作者：丁建文（湖南工业大学）

学位名称：硕士

出处：湖南工业大学 2017

关键词：移动机器人；物流仓储；路径规划；传感器

[学位论文] 桥式起重机吊装系统路径规划研究

作者：李小瑾（太原科技大学）

学位名称：硕士

出处：太原科技大学 2017

关键词：桥式起重机；吊装路径规划；蚁群算法；动态粒子群算法；栅格法

[学位论文] 基于改进蚁群算法的 UUV 路径规划方法研究

作者：温志文（中国舰船研究院）

学位名称：硕士

出处：中国舰船研究院 2017

关键词：无人水下航行器(UUV)；蚁群算法；路径规划方法

[学位论文] 基于网格表达的铺丝路径规划方法研究

作者：裴佳值（南京航空航天大学）

学位名称：硕士

出处：南京航空航天大学 2017

[学位论文] 基于模拟退火算法的甩挂运输路径规划

作者：胡明明（合肥工业大学）

学位名称：硕士

出处：合肥工业大学 2017

关键词：模拟退火算法

[学位论文] 基于 GPS 历史轨迹的路径规划技术研究

作者：蒋金晟（杭州电子科技大学）

学位名称：硕士

出处：杭州电子科技大学 2017

[学位论文] 多无人机协同覆盖路径规划的算法设计

作者：刘海龙（东南大学）

学位名称：硕士

出处：东南大学 2017

[学位论文] 移动机器人室内运动路径规划研究

作者：赵凯凯（江西理工大学）

学位名称：硕士

出处：江西理工大学 2017

关键词：信息素浓度；蚁群算法；RFID；路径规划

[学位论文] 移动机器人全覆盖遍历路径规划算法研究

作者：朱宝艳（山东理工大学）

学位名称：硕士

出处：山东理工大学 2017

[学位论文] 基于层次路网模型的路径规划关键技术研究

作者：刘国宏（东南大学）

学位名称：硕士

出处：东南大学 2017

[学位论文] 仿人机器人 NAO 的路径规划研究

作者：盖灵雪（内蒙古大学）

学位名称：硕士

出处：内蒙古大学 2017

关键词：仿人机器人；人工地标定位；路径规划；人工势场法；粒子群算法

[学位论文] 动态环境下多机器人编队路径规划研究

作者：魏丁丁（河北工程大学）

学位名称：硕士

出处：河北工程大学 2017

[学位论文] ABB 弧焊机器人焊接路径规划技术研究

作者：沈健（南京工业大学）

学位名称：硕士

出处：南京工业大学 2017

关键词：ABB；弧焊；机器人焊接

[学位论文] 动态危险天气下改航路径规划研究

作者：王鑫（中国民航大学）

学位名称：硕士

出处：中国民航大学 2017

关键词：航路动态规划；动态危险区划设及处理；改航路径规划；启发式算法；飞行冲突

[学位论文] 仓储物流机器人拣选路径规划仿真研究

作者：潘成浩（中北大学）

学位名称：硕士

出处：中北大学 2017

关键词：仓储物流；机器人；拣选；路径规划

[学位论文] 基于人工蜂群算法的复杂场景路径规划研究

作者：徐斌（山东师范大学）

学位名称：硕士

出处：山东师范大学 2017

关键词：三维场景建模；人群疏散仿真；路径规划；社会力模型；人工蜂群算法

[学位论文] 皖南古村落火灾逃生路径规划的研究

作者：曹康（安徽建筑大学）

学位名称：硕士

出处：安徽建筑大学 2017

[学位论文] 乡村休闲度假地景观规划设计路径研究

作者：姚文静（安徽农业大学）

学位名称：硕士

出处：安徽农业大学 2017

关键词：乡村；休闲；度假地；景观规划设计

[学位论文] 基于 A\*与 B 样条算法的农用机器人路径规划系统

作者：孟珠李（安徽农业大学）

学位名称：硕士

出处：安徽农业大学 2017

关键词：样条；算法；农用；机器人

[学位论文] 应急交通组织下的公交车辆疏散路径规划模型

作者：邢淋丽（东南大学）

学位名称：硕士

出处：东南大学 2017

[学位论文] 面向机器人离线编程的路径与轨迹规划算法研究

作者：史世铭（广东工业大学）

学位名称：硕士

出处：广东工业大学 2017

关键词：离线编程；STL 模型；轨迹规划；NURBS；OpenGL

[学位论文] 基于强化学习的移动机器人路径规划研究

作者：刘仕超（山东科技大学）

学位名称：硕士

出处：山东科技大学 2017

[学位论文] 基于混合鱼群算法的移动机器人路径规划研究

作者：彭凯（安徽工程大学）

学位名称：硕士

出处：安徽工程大学 2017

关键词：人工鱼群算法；混合算法；多策略；移动机器人；路径规划

[学位论文] 金属堆焊快速成型路径规划与算法研究

作者：邓红敏（新疆大学）

学位名称：硕士

出处：新疆大学 2017

关键词：快速成型；三维模型显示；自适应分层；路径规划

[学位论文] 室内移动机器人路径规划及轨迹跟踪控制研究

作者：任昶（哈尔滨工业大学）

学位名称：硕士

出处：哈尔滨工业大学 2017

关键词：移动机器人；路径规划；改进 A\*算法；backstepping 控制

[学位论文] 冗余自由度机器人的路径规划研究

作者：胡静（东南大学）

学位名称：硕士

出处：东南大学 2017

[学位论文] 基于路径规划的平行泊车系统研究 引证(1)

作者：侯晓阳（清华大学）

学位名称：硕士

出处：清华大学 2015

[学位论文] 基于栅格法多目标路径规划研究 引证(1)

作者：陈智（华中科技大学）

学位名称：硕士

出处：华中科技大学 2015

关键词：路径规划；栅格法；虚拟场景；启发式优化；A\*算法

[学位论文] 室内导航路径规划算法的实现研究 引证(1)

作者：梁焰松（华中科技大学）

学位名称：硕士

出处：华中科技大学 2015

关键词：室内路径规划；室内地图；三角剖分；A\*算法

[学位论文] 动态交通路径规划关键技术研究 引证(2)

作者：武涛（北方工业大学）

学位名称：硕士

出处：北方工业大学 2015

关键词：交通工程；交通流分配；蚁群算法；并行性部署；流量预测；仿真

[学位论文] 基于 GPS 的 AGV 车辆路径规划与设计 引证(2)

作者：王轩（陕西科技大学）

学位名称：硕士

出处：陕西科技大学 2015

关键词：GPS 坐标；AGV；路径规划；Dijkstra 算法；道路拓扑

[学位论文] TPCR 机器人路径规划算法研究 引证(1)

作者：李明磊（哈尔滨工业大学）

学位名称：硕士

出处：哈尔滨工业大学 2015

关键词：TPCR 机器人；碰撞检测；A\*算法；路径规划

[学位论文] 熔融沉积扫描路径规划及试验研究 引证(1)

作者：桑鹏飞（南京航空航天大学）

学位名称：硕士

出处：南京航空航天大学 2015

关键词：FDM；工艺参数；翘曲变形；扫描路径规划；正交试验

[学位论文] 基于遗传算法的多式联运路径规划 引证(1)

作者：柳超（东南大学）

学位名称：硕士

出处：东南大学 2015

关键词：多式联运；综合运输网络；路径规划；遗传算法；A~\*算法

[学位论文] 移动机器人路径规划算法研究 引证(1)



作者：王亚春（天津理工大学）

学位名称：硕士

出处：天津理工大学 2015

关键词：栅格法；泰森多边形法；路径规划；A-星算法；人工势场法

[学位论文] 辛庄镇土地利用总体规划与城镇总体规划的矛盾与协调路径研究

作者：严智丹（苏州大学）

学位名称：硕士

出处：苏州大学 2016

[学位论文] 基于典型路径库的移动机器人智能路径规划算法的研究与实现

作者：刘洋（北京交通大学）

学位名称：硕士

出处：北京交通大学 2017

关键词：路径规划；移动机器人；场景相似性；路径库

[学位论文] 基于模糊人工势场法的多移动机器人路径规划研究 引证(1)

作者：卢路秋（天津工业大学）

学位名称：硕士

出处：天津工业大学 2016

[学位论文] 基于 Cortex A9 平台的双目立体视觉机器人路径规划研究 引证(1)

作者：王思德（山东大学）

学位名称：硕士

出处：山东大学 2016

[学位论文] 基于四驱平台小车路径规划和路径跟踪研究

作者：倪明（西安电子科技大学）

学位名称：硕士

出处：西安电子科技大学 2015

关键词：路径规划；Voronoi；支持向量机；路径跟踪；模糊控制

[学位论文] 协商规划及其实现路径研究

作者：周国梁（山东大学）

学位名称：硕士

出处：山东大学 2015

关键词：协商规划；协商机制；协商困境；路径选择

[学位论文] 智能除草机器人的路径规划的研究

作者：邓燕（青岛大学）

学位名称：硕士

出处：青岛大学 2015

关键词：除草机器人；路径规划；BP 神经网络；细胞神经网络

[学位论文] 熔融沉积成型的路径规划研究

作者：侯章浩（新疆大学）

学位名称：硕士

出处：新疆大学 2015

关键词：快速成型；FDM；路径规划；数值模拟

[学位论文] 超市导购路径规划方法研究

作者：韩建妙（合肥工业大学）

学位名称：硕士

出处：合肥工业大学 2015

关键词：空间环境建模；最短路径规划；最优路线设计；遗传算法；导购路线推荐

[学位论文] 基于 GIS 的路径规划算法的研究与实现

作者：朱磊（北京理工大学）

学位名称：硕士

出处：北京理工大学 2015

关键词：kth 路径；算法；重复度；大规模数据；野外区域

[学位论文] 自动引导车路径规划研究与应用

作者：何春林（重庆大学）

学位名称：硕士

出处：重庆大学 2015

[学位论文] 机器人路径规划算法研究

作者：乔慧芬（中北大学）

学位名称：硕士

出处：中北大学 2015

关键词：路径规划；机器人；快速扩展随机树；人工势场法；实时规划

[学位论文] 沈阳机床厂 AGV 路径规划

作者：刘思朔（辽宁工程技术大学）

学位名称：硕士

出处：辽宁工程技术大学 2015

关键词：AGV；路径规划；图论法；Dijkstra 算法；层次分析法

[学位论文] 基于 NAO 机器人的路径规划研究

作者：谢辉（西安电子科技大学）

学位名称：硕士

出处：西安电子科技大学 2015

关键词：NAO 机器人；路径规划；蚁群算法

[学位论文] 精密叶轮的三坐标测量路径规划

作者：叶欣（河南科技大学）

学位名称：硕士

出处：河南科技大学 2015

关键词：精密叶轮；数字化测量；路径规划；误差评定

[学位论文] 多机器人路径规划算法研究

作者：吴植民（广东工业大学）

学位名称：硕士

出处：广东工业大学 2015

[学位论文] 基于 Android 开发的智能小车路径规划

作者：徐少朋（天津大学）

学位名称：硕士

出处：天津大学 2015

[学位论文] 基于 Web 服务的路径规划研究与实现

作者：李丹彤（中国地质大学(北京)）

学位名称：硕士

出处：中国地质大学(北京) 2015

关键词：Web；GIS；实时交通；路径规划；PhoneGap

[学位论文] 基于智能体的路径规划研究

作者：郭亚男（山东科技大学）

学位名称：硕士

出处：山东科技大学 2015

[学位论文] 轮式移动机器人的路径规划

作者：曾辰（南昌航空大学）

学位名称：硕士

出处：南昌航空大学 2015

关键词：轮式移动机器人；路径规划；信息素更新；实验仿真

[学位论文] 基于位置系统的路径规划算法研究

作者：孙鹏飞（哈尔滨工程大学）

学位名称：硕士

出处：哈尔滨工程大学 2016

[学位论文] 四旋翼飞行器的路径规划

作者：尹露（哈尔滨工程大学）

学位名称：硕士

出处：哈尔滨工程大学 2016

[学位论文] 移动机器人的导航定位与路径规划

作者：李伟（哈尔滨工程大学）

学位名称：硕士

出处：哈尔滨工程大学 2016

[学位论文] 大型薄壁构件栅格铣削路径规划

作者：李雅哲（天津大学）

学位名称：硕士

出处：天津大学 2016

关键词：薄壁构件；栅格；铣削

### 三、结语

路径规划算法学位论文集中在哪些高校，各个高校的优势方向如何，纲举目张，一目了然，为我们从事算法产线的快速原型构造做了比较好的指引。

### 四、参考文献

- [1] 超星发现系统[EB/OL].<http://www.chaoxing.com/>
- [2] 百度词条