

貴州大學

## 本科毕业论文（设计）

论文（设计）题目：你的题目

学    院：	计算机科学与技术学院
专    业：	人工智能
班    级：	AI1111
学    号：	24214234
学生姓名：	章三
指导教师：	李四

2025 年 4 月 24 日

## 诚信责任书

本人郑重声明：本人所呈交的毕业论文（设计），是在导师的指导下独立进行研究所完成。毕业论文（设计）中凡引用他人已经发表或未发表的成果、数据、观点等，均已明确注明出处。

特此声明。

论文（设计）作者签名：\_\_\_\_\_

日 期：\_\_\_\_\_



目 录

摘 要 ..... II

Abstract ..... III

第 1 章 绪论 ..... 1

    1. 1 研究背景及意义 ..... 1

    1. 2 国内外研究现状 ..... 1

        1. 2. 1 国外研究现状 ..... 1

        1. 2. 2 国内研究现状 ..... 1

    1. 3 本文主要内容 ..... 1

第 2 章 技术概述 ..... 2

    2. 1 大模型 ..... 2

        2. 1. 1 asdasd ..... 2

结束语 ..... 2

附 录 ..... 4

致 谢 ..... 5



# 论文（设计）题目: 你的题目

## 摘 要

中文摘要正文从这里开始

**关键词：**大模型、RAG、VOSK、ROS 机器人、SLAM、融合建图



## 题目英文名称:Your English Title

### Abstract

英文摘要正文从这里开始

**Key Words:** Large language models (LLMs), RAG, VOSK, ROS-based robotics, SLAM, integrated mapping



## 第 1 章 绪论

### 1.1 研究背景及意义

\*\*\*\*\*

### 1.2 国内外研究现状

#### 1.2.1 国外研究现状

\*\*\*\*\* 引用文献<sup>[1]</sup>，\*\*\*\*\*<sup>[2]</sup>。\*\*\*\*\*

#### 1.2.2 国内研究现状

\*\*\*\*\*

### 1.3 本文主要内容

\*\*\*\*\*



## 第 2 章 技术概述

### 2.1 大模型

\*\*\*\*\*

#### 2.1.1 asdasd

\*\*\*\*\* 引用图片2-1bibid

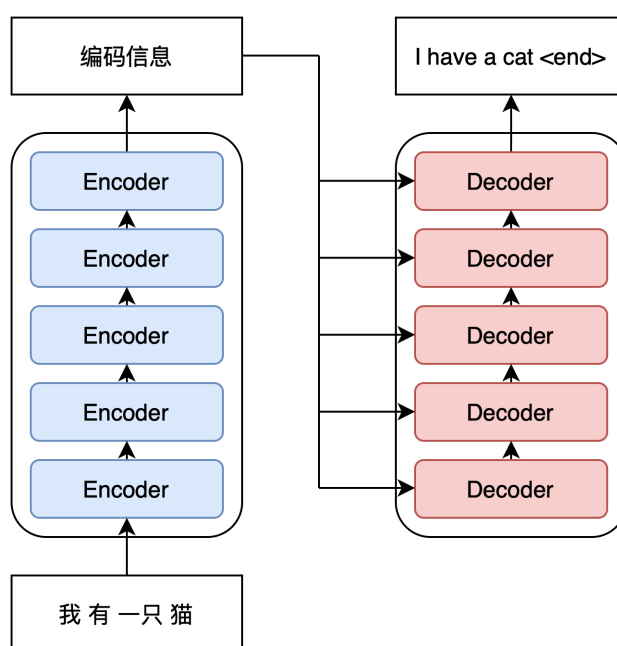


图 2-1 Transformer 架构图

\*\*\*\*\*



## 结束语

结论作为毕业设计（论文）正文的最后部分单独排写，但不加章号。结论是对整个论文主要结果的总结。在结论中应明确指出本研究的创新点，对其应用前景和社会、经济价值等加以预测和评价，并指出今后进一步在本研究方向进行研究工作的展望与设想。结论部分的撰写应简明扼要，突出创新性。阅后删除此段。

结论正文样式与文章正文相同：宋体、小四；行距：22 磅；间距段前段后均为 0 行。阅后删除此段。





## 参考文献

- [1] Quigley M, Conley K, Gerkey B, et al. ROS: an open-source Robot Operating System[C]//ICRA workshop on open source software: vol. 3: 3.2. 2009: 5.
- [2] Piastou M. Efficiency and safety of the DeepSeek R1 model compared to OpenAI models[J]. Постулат, 2025(2 февраль).



## 附 录

附录相关内容…

附录是毕业设计（论文）主体的补充项目，为了体现整篇文章的完整性，写入正文又可能有损于论文的条理性、逻辑性和精炼性，这些材料可以写入附录段，但对于每一篇文章并不是必须的。附录依次用大写正体英文字母 A、B、C……编序号，如附录 A、附录 B。阅后删除此段。

附录正文样式与文章正文相同：宋体、小四；行距：22 磅；间距段前段后均为 0 行。阅后删除此段。



## 致 谢

值此论文完成之际，首先向我的导师……

致谢正文样式与文章正文相同：宋体、小四；行距：22 磅；间距段前段后均为 0 行。阅后删除此段。