8.**答辩委员会决议**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 对学位论文的评语及是否建议授予硕士学位：  硕士研究生刘一凡针对复杂环境下路径规划问题进行了研究，提交了题为《复杂动态环境下移动机器人路径规划与避障研究》的学位论文。论文选题具有较好的理论意义及应用价值。论文主要工作如下：  1. 针对双向RRT算法随机性强导致路径规划质量低的问题，给出了一种基于障碍物密度的动态步长双向RRT算法，通过计算障碍物密度调整步长以提高规划的路径质量，仿真和实验验证了算法的有效性。  2. 针对动态环境中运动轨迹复杂导致路径规划实时性差的问题，设计障碍物风险函数以快速评估轨迹成本，并给出了一种基于Frenet坐标系的动态避障多目标路径规划优化算法，仿真和实验验证了算法的有效性。  论文内容充实，结构合理，条理清晰，撰写规范，达到了工学硕士学位论文水平。答辩过程中作者回答问题正确，表明作者具有较扎实的理论基础和专业知识，具备较强的从事科学研究工作的能力。答辩委员一致同意通过刘一凡硕士学位论文答辩，并建议授予其工学硕士学位。 | | | |
| 委员情况： | 答辩委员会委员人数： | 人 | 出席委员人数： 人 |
| 表决情况： | 建议授予硕士学位人数： | 人 | |
| 建议不授予硕士学位人数： | 人 | |
| 弃权人数： | 人 | |
|  |  |  | |
| 表决结果： | □ 通过答辩，建议授予硕士学位； | | |
| □ 未通过答辩，建议不授予硕士学位，允许重新申请答辩； | | |
| □ 未通过答辩，建议不授予硕士学位，不允许重新申请答辩。 | | |
|  | 答辩委员会主席签字：  年 月 日 | | |