

# 专业学位硕士学位论文

## 语言视觉激光多模态

#### 融合的机器人导航方法

作者姓名杨礼铭学位类别电子信息硕士(计算机技术)指导教师毕盛副教授事99高级工程师所在学院计算机科学与工程学院论文提交日期2025年4月17日

# Language vision laser multimodal fusion robot navigation method

A Dissertation Submitted for the Degree of Master

Candidate: Liming Yang

Supervisor: Associate Prof.Sheng Bi

South China University of Technology
Guangzhou, China

分类号: TP3 学校代号: 10561

学 号: 202221043765

#### 华南理工大学硕士学位论文

### 语言视觉激光多模态融合的机器人导航方法

作者姓名: 杨礼铭 指导教师姓名、职称: 毕盛 副教授

申请学位级别:工学硕士 学科专业名称:计算机技术

研究方向: 机器人室内导航

论文提交日期: 2025年5月30日 论文答辩日期: 2025年5月30日

学位授予单位:华南理工大学 学位授予日期: 年 月 日

答辩委员会成员:

主席: <u>张平</u>

委员: 徐红云 黄艳 袁华 潘丹

# 华南理工大学 学位论文原创性声明

本人郑重声明: 所呈交的论文是本人在导师的指导下独立进行研究所 取得的研究成果。除了文中特别加以标注引用的内容外,本论文不包含任 何其他个人或集体已经发表或撰写的成果作品。对本文的研究做出重要贡 献的个人和集体, 均已在文中以明确方式标明。本人完全意识到本声明的 法律后果由本人承担。

作者签名: 和礼锅 日期: 2011年 6月15日

## 学位论文版权使用授权书

本学位论文作者完全了解学校有关保留、使用学位论文的规定,即: 研究生在校攻读学位期间论文工作的知识产权单位属华南理工大学。学校 有权保存并向国家有关部门或机构送交论文的复印件和电子版,允许学位 论文被查阅(除在保密期内的保密论文外);学校可以公布学位论文的全 部或部分内容, 可以允许采用影印、缩印或其它复制手段保存、汇编学位 论文。本人电子文档的内容和纸质论文的内容相一致。

本学位论文属于:

□保密(校保密委员会审定为涉密学位论文时间: 年 月 日), 于\_\_\_年\_\_月\_\_日解密后适用本授权书。

☑不保密, 同意在校园网上发布, 供校内师生和与学校有共享协议的单 位浏览: 同意将本人学位论文编入有关数据库进行检索, 传播学位论文的 全部或部分内容。

(请在以上相应方框内打"√")

作者签名: 和礼品

日期: 20以,6.以

指导教师签名: 半%\_\_

日期: 2015、6、15

指导教师签名: 2016、6、15 作者联系电话: / 18 12 9 0 4003 电子邮箱: 8 27 17 49 3 5 @ 99 · com

联系地址(含邮编): 广东省广州市大学城华南理工大学 510006