

专业学位硕士研究生学位论文中期检查表

姓名	朱海鹏	学号	1220055726	专业	电子信息	导师	高浩
论文题目(初定)		室内外三维环境感知					
论文实际工作进展:		正常			已修学分	28.0	
已取得成果情况	发明专利《一种复杂地形下多传感器配准融合系统》一项，已公开。						
工程或专业实践情况	开展工作的具体地点：南京邮电大学自动化学院、中国空间技术研究院						
	论文内容与实际应用紧密度：高						
	实习内容与学位论文的关联程度：高						
	所用硬件或软件工具描述：多源传感器、机器人						
	企业导师：无						
	其他说明：无						
工作内容	<p>拟解决问题描述：</p> <p>针对无人车等无人设备，对室内外三维环境的感知，包括三维地图重建、场景感知与定位、场景地图内的可通过性分析、以及导航等问题。结合实际工程项目拟解决以下相关问题：</p> <p>(1) 针对无人车上的多类传感器实现多源传感器融合</p> <p>(2) 基于室内外场景的三维地图重建</p> <p>(3) 通过对三维地图的环境感知，进而实现无人车的可通过性分析</p>						
	<p>已实际完成工作描述：</p> <p>基于中国空间技术研究院内的模拟火星场以及火星车上搭载的多源传感器，分别完成了多源传感器融合感知策略确定与验证子系统，大范围场景感知子系统，大范围多视角多层次系统级地图融合感知与验证子系统。</p>						
	<p>下一步拟进行工作描述及计划</p> <p>下一步拟进行室内机器人定位与导航相关方法的实践与研究。并按进度进行毕业论文的撰写。</p>						

自我测评	<p>对照《南京邮电大学硕士研究生学位论文中期考核工作规定》中的评定等级，你认为自己的评定等级为： B</p> <p>存在问题说明：暂未有机器人相关高质量学术论文的产出。</p> <p style="text-align: right;">本人签字： 年 月 日</p>
<p>导师检查意见：</p> <p>学生论文工作的态度：</p> <p>按目前进度，你认为该生能否按时完成学位论文：</p> <p>你对学生的论文进度满意程度：</p> <p>学生是否擅自外出实习：</p> <p>你认为该生应该如何改进自己的工作：</p> <p style="text-align: right;">导师签字： 年 月 日</p>	
<p>检查组意见：</p> <p>1. 论文选题是否恰当：</p> <p style="padding-left: 20px;">选题其它评价意见：</p> <p>2. 检查评定等级：</p> <p>3. 检查组提出的具体改进意见：</p> <p>4. 是否抽检：</p> <p style="text-align: right;">检查组成员签字： 年 月 日</p>	
<p>抽查组意见：</p> <p>1. 抽检评定等级：</p> <p>2. 抽检组提出的具体改进意见：</p> <p style="text-align: right;">抽查组成员签字： 年 月 日</p>	
<p>学院意见：</p> <p>是否需要提交详细研究进展报告（评定等级为 C 和 D 的）：</p> <p style="text-align: right;">签字（盖章）： 年 月 日</p>	

注：中期考核 A4 双面打印，交学院一份，学生自留底稿