



同济大学

TONGJI UNIVERSITY

## 学术型硕士学位论文评阅意见书

申请人姓名	冯成均	申请学位	硕士学位	学科、专业	机械制造及其自动化
论文题目	基于机器视觉的工件位姿识别与抓取系统研究				
评阅说明	<p>1. 评阅时, 请参照以下几方面提出意见:</p> <ol style="list-style-type: none"><li>1) 研究问题: 明确性、科学性和前沿性;</li><li>2) 研究成果: 理论意义或实用价值, 明确的学术思想, 创新性;</li><li>3) 研究方法: 方法的选择与运用是否恰当和具有针对性;</li><li>4) 基本能力: 基础理论、专门知识、文献综合分析能力; 论证是否充分、严密、正确, 计算和实验是否可靠无误, 成果是否科学、合理、完整, 写作是否规范;</li><li>5) 论文的主要缺点和问题;</li><li>6) 是否同意答辩。</li></ol> <p>2. 请将评阅意见连同论文一起于      年      月      日前挂号邮寄到 “上海同济大学_____系”。 地      址: 上海市四平路 1239 号 邮政编码: 200092</p>				
评阅意见	<p>论文题目为机械机械手臂的基础, 探讨 了工件位姿识别与抓取系统的构建方法, 其选 题具有一定的理论意义与实用性。</p> <p>论文完成了以下主要工作:</p> <ol style="list-style-type: none"><li>1. 设计了基于机器视觉的工件位姿与 抓取系统技术方案, 进行了硬件选型, 构</li></ol>				

建立了实验平台。

2. 进行了相机和机械手臂的手眼系统标定。

3. 通过实验平台验证了系统方案的合理性与可行性。

论文结构完整，逻辑清楚，图文规范。

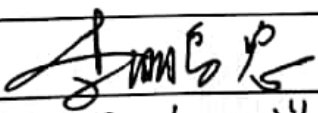
论文表明作者掌握扎实的基础理论与专门知识，具备了一定的独立从事科研工作的能力。

同意提交论文答辩。

评阅人	李明忠	职称	教授	工作单位	同济大学
2020年 5 月 25 日					

机械工程学科硕士毕业论文评阅人评分表

专业: 机械制造及其自动化 方向: \_\_\_\_\_

论文作者	冯成均	申请学位	学术型硕士学位	学科、专业	机械制造及其自动化
论文题目	基于机器视觉的工件位姿识别与抓取系统研究				
请评阅人参考以下评价指标对论文进行综合评分 (共 100 分):					
(1) 研究成果的理论意义或实用价值 (20)					18
(2) 理论分析是否严密正确, 论据是否充分, 计算和实验是否可靠无误 (20)					16
(3) 掌握基础理论、专门知识、文献综合分析能力、研究方法和技能的水平 (20)					16
(4) 论文有无新的见解或创新 (20)					17
(5) 论文作者是否已广泛参阅了国内外文献 (20)					17
总得分					84
通过对论文的评阅, 是否推荐为优秀论文:					是 ( ) 否 (✓)
评阅人签名					
单位	同济大学				
专业(方向)	机械工程				
2020年 5月25日					