附件5

**中国地质大学（武汉）**

**本科毕业论文（设计）评阅意见**

**评阅人** 叶亚琴 对学生 徐鸿飞 题目为

机器人全局路径规划方法研究 的毕业论文（设计）的评阅意见：

徐鸿飞同学在本科学习期间多次参与机器人仿真比赛，获得了较好的成绩，在此方面具有扎实的研究基础。机器人的路径规划是机器人仿真研究中的基础问题，徐鸿飞同学的毕业设计论文选定室内环境下的机器人路径规划，选题具有较好的实际意义和一定的学术价值。

论文共分为六个章节，结构较为合理，阐述流畅，图标规范。第一章交待了论文的研究内容和意义；第二章交待了研究对象和数据情况；第三章介绍了遗传算法主要思想；第四章提出了基于遗传算法的全局路径规划算法；第五章给出了路径规划仿真实验；第六章对全文工作进行了总结和展望。

论文的主要工作是基于遗传算法提出一种新的全局路径规划流程，并将路径规划遗传算法作为插件移植到ROS中，在ROS环境中使用Gazebo进行了机器人仿真。提出几点建议或者疑问：（1）室内路径规划与室外路径规划的主要差别是什么？论文并未给出针对性问题；（2）论文提出的算法的全局性体现在什么地方？

是否同意答辩： 同意 成绩： 92

评阅人职称： 副教授 评阅人签字：

2021 年 5 月 29 日