

题 目 无人驾驶汽车快速路径规划方法与

 可视化操作界面设计

 机械工程 院（系） 机械工程 专业

学 号 02015101

学生姓名 张三

指导教师 韩梅梅

起止日期 2019.01-2019.06

设计地点 机械设计系或机械制造系或机械电子系或车辆工程系或工业设计系或工业工程系