自动驾驶控制算法第一讲 请用谨慎,批判,怀疑的态度去研究自动驾驶的相关资料文献 新技术往程带有模糊和争议,自动驾驶是新技术,也不能避免 I具:google Github 软件:matlab (2018a) Carsim 2016 ros Linux 书:公元人驾驶车辆模型预测控制力类建伟(第二版)【很多错误】 《车辆动力学及控制》) 》《Vehicle Dynamics and Control》) R.R			
		百度 apollo	
		<b>难</b> 难	难: 相对较 成熟
		基于视觉 (特斯拉)	PID LAR MPC
		基于激光	
<b>新台+高精地团</b>			
芯片计等连度 (台式机 性能的芯片) 车载芯片工作环境 极为恶劣 不迷信大牛,不迷信权威,不迷信论之与书,要自信,要勇敢,勇于探索			