



1. 学会自行车控制部分，使平衡稳定（STM32）
  - i. STM32基本操作
  - ii. PID算法（自动控制原理）
  - iii. 基本通讯协议
2. 硬件PCB设计
  - i. 解决串扰，接线问题，防呆设计
3. Linux操作系统
  - i. Ubuntu的安装
  - ii. ROS系统的安装
  - iii. ROS系统中驱动雷达和摄像头
4. 计算机视觉
  - i. OpenCV入门
  - ii. 会使用opencv设计算法完成任务
5. 神经网络
  - i. 机器学习基础知识
  - ii. yolo模型基本调用
  - iii. yolo模型轻量化部署嵌入式平台
  - iv. 尝试其他模型比如lannet, lanatt等