

算法方案

自动步兵任务：定位 导航 决策

整体框架：ROS

定位：vio/orb slam

设备：t265 / d455 / rplidar 3D lidar(存在价格和保护问题，暂不考虑)

多传感器融合计算里程计

问题：跟丢

导航：构建局部地图、规划器

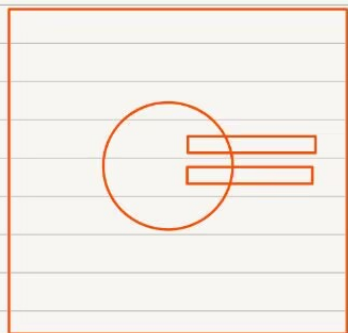
- local map (考虑斜坡要用2.5D) -> [知乎链接](#)
- elevation mapping (处理有运动的物体)
- ETH的ROS包 (解决高程问题)
- 规划器planner,在有local map之后调包即可
- 底盘控制：
 - 建议是usb连c板、c板变成can转发器

机械部分

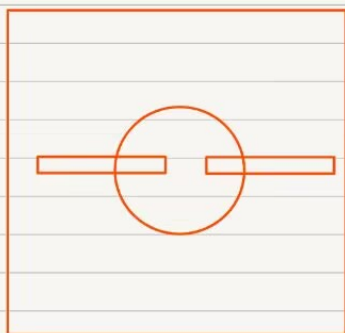
传感器：单独放在一个新的yaw轴

底盘：舵轮

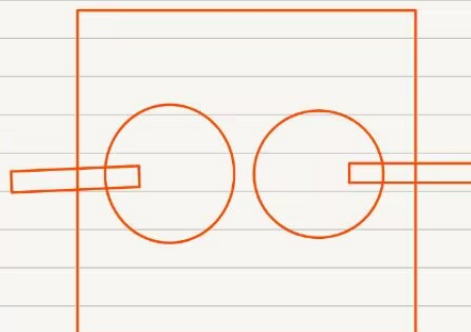
云台：3种想法



双炮



上下发射 (致敬和消灭)



双头