

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/vins slam

设备： t265 / d455 /oak w +C板imu

livox(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：稳定性

导航：构建局部地图、规划器

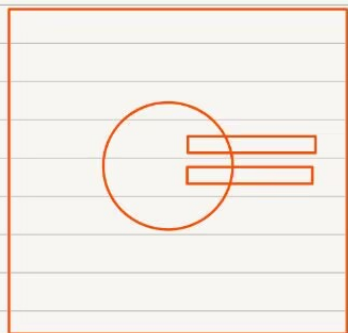
- local map (考虑斜坡要用2.5D) (需要自己加拓展，处理运动物体)
 - [知乎1](#)
 - [知乎2](#)
 - [Git](#)
- 规划器planner,在有local map之后调包即可
- 底盘控制：
 - 建议是usb连c板、c板变成can转发器

机械部分

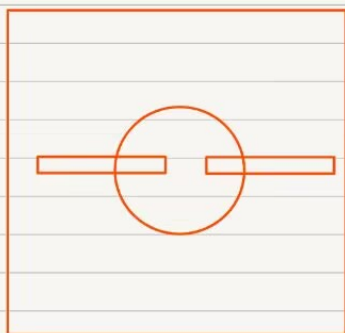
传感器：单独放在一个新的yaw轴

底盘：舵轮

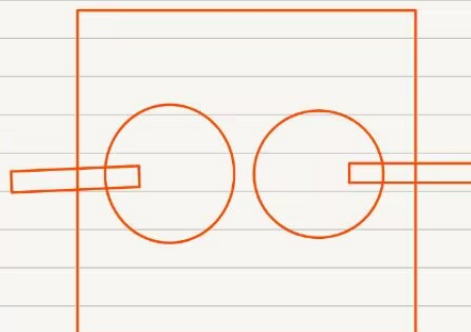
云台：3种想法



双炮



上下发射 (致敬和肖兵)



双头