小作业1

* 基本要求
  + 利用内部传感器数据，计算小车行驶轨迹。
    - 参考课件：5.机器人运动学、航位推算法 第37-39页
  + 数据在教学网下载、数据格式见数据包内的readme文件
* 拓展
  + 参考SLAM地图与运动估计结果，分析内部传感器运动估计的误差的原因。
  + 利用采样点的方法可视化小车运动估计的误差分布与传播。
    - 参考课件：5.机器人运动学、第40-46页
* 作业提交
  + 代码与报告（1页+）
  + 时间：10月22日（周日）
* 其它
  + 提前编好代码（C/C++)
  + 10月17日实习课上、嵌入到RobotSDK中