小作业2

* 数据（小作业1数据包）
  + 激光扫描数据 URG\_X\_20130903\_195003.lms
  + 定位数据 ld.nav 或 小作业1生成的小车行驶轨迹
* 基本要求
  + 利用激光及定位数据，计算栅格地图（简易投票法）。
  + 数据在教学网下载。
* 作业提交
  + 代码与报告（1页+）

时间：

* + 基本要求截止于10月22日（周日）
* 参考课件：作业数据 - 理解机器人传感器、第10-13、16页
* 其它
  + 提前编好代码（C/C++)
  + 10月17日实习课上、嵌入到RobotSDK中