工 程 日 志

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 组 别 | | 进阶营3组 | 日 期 | 2024.2.1 |
| 姓 名 | | 胡文迪 | 带 组 助 教 | 孔德浩 |
| 工 程和 任务 完成 情况 | 1. 测试了Identify\_Publisher程序，功能函数截图如下：     Publisher功能正常。   1. 编写了PID控制机器人移动到指定位置的程序，代码截图如下：         由于车被拉去测舵机了，该程序尚未上机实测。 | | | |
| 困难与问题 | 1. 测试publish节点时，出现报错，经查询，发现时节点未初始化。 2. 阅读助教写的PID\_Planner程序时，发现其只有比例系数Kp，而没有积分与微分系数，所以重新写了一个。 | | | |
| 想法 | 上午测试完Publisher节点后，因为看不懂助教写的程序，有一段时间无事可做。后来下午痛定思痛，跟助教沟通了一下程序的相关问题，着手进行了程序的优化。 | | | |
| 心得体会 | 我们应主动踏出自己的舒适圈。 | | | |