工 程 日 志

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 组别 | | 进阶营3组 | 日期 | 2024.2.2 |
| 姓名 | | 胡文迪 | 带 组 助 教 | 孔德浩 |
| 工 程和 任务 完成 情况 | 1. 完成沙包对位程序的调试（未使用pid）,效果已发至飞书群。 2. 修改pid\_test程序，添加了接收目标坐标的节点，函数截图如下： 3. 自己编写了一个pid对位沙包程序，并编写了其技术文档，程序截图如下：            1. 实机运行，调试pid\_test程序 2. 与组员协作，调试运动规划程序，通过向click节点发布坐标信息，实现移动到指定坐标功能。 | | | |
| 困难与问题 | 1. 由于网络环境问题，当多人同时连接到香橙派的Docker时，会出现连接失 败的问题，和助教沟通之后，我们创建了一个Gitee仓库，并创建了仓库与Docker的通道，使我们在写程序时，直接在本机环境上开发，开发完上传至仓库，再在Docker中更新即可。 2. 运行pid\_test程序时，出现“import”command not found问题。经过查询，发现需要再程序前加入Python解释器的路径，例如“#！use/bin/python3”（尤其要注意Python3前的斜杠，非常重要）。 3. 运行pid\_test程序时，出现节点订阅失败问题。通过与AI的沟通，成功解决问题。 | | | |
| 想法 | 组内出现了一些“抢车”现象，即每个人都写了功能包需要上机调试，但是机子只有一台，Docker也不支持多人同时连接（网络环境问题），所以出现了功能包很多，但是整机功能并不完善的问题。 | | | |
| 心得体会 | 组员之间一定要增进沟通，以推动整组进度。 | | | |