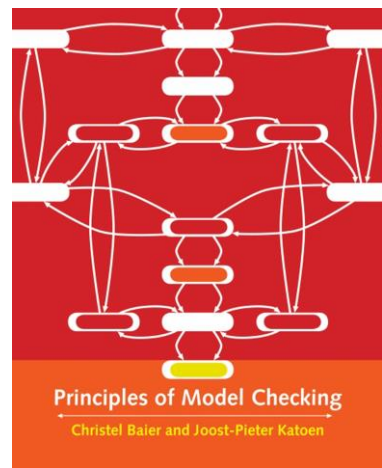
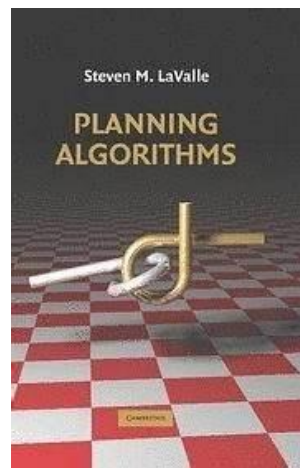


# LTL-TAMP 学习路径

基于线性时序逻辑的多智能体任务和运动规划 (LTL-based Multi-agent Task and Motion Planning) 入门资料:

- 1. 一门讲座: [Motion and Task Plannig.mp4](#)
- 2. 一篇博士论文:  
[Hybrid Control of Multi-robot Systems under Complex Temporal Tasks](#)
- 3. 两本参考书籍:
  - LaValle, S. M. (2006). [Planning algorithms](#). Cambridge university press.
  - Baier, C., & Katoen, J. P. (2008). [Principles of model checking](#). MIT press.
- 4. 一套网课: 动态系统的形式化分析与控制 (帮助理解形式化方法的基本概念)  
<https://www.bilibili.com/video/BV12r4y1w7DF/>
- 5. 上手实践: [https://github.com/MengGuo/P\\_MAS\\_TG](https://github.com/MengGuo/P_MAS_TG)
- 资料见网盘: 链接: <https://pan.baidu.com/s/1NWRquPtSIPcvkzWMBm-LfA> 提取码: dhesh

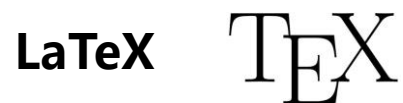


# 科研的基本工具

## ➤ Paper Reading



## ➤ Writing



## ➤ Painting

## ➤ Coding

Ubuntu 20.04 + ROS



Python or C++



Simulator ...



**Talk about yourself**

# LTL-TAMP 学习计划

- 后续应该会跟李老师讨论，给大家各自安排一个小课题，大家通过做课题来快速上手；
- 每两周组织一次讨论，保持高效迭代，初步计划定在每周一上午 10点？
- 每次讨论内容如下：
  - 过去两周学习的内容快速总结一下，也可以给大家推荐一下自己最近在读的论文，以及学术类书籍，同时如果对最近的科技进展有自己的思考和理解，也可以畅所欲言，咱们这个更像是一个科技学术沙龙性质的讨论，不是严格的组会；
  - 交流一下自己课题的进展，对于自己思考后仍有疑问的问题与大家进行讨论，交流碰撞一下，平时有问题也及时在群里沟通；
- 下一次讨论希望大家阅读完推荐的资料，并就LTL-TAMP学习过程中的疑问展开讨论，我和泽森师兄会集中给大家解答。