

# 20250910

---

今天制定了后面4~6个月的流程

涉及经费

一定要高效，一定要效率

技术流程参考

- 每一条、每一次对话都要展开，系统、详尽、完备；不能拿来就用！
- 不可否认的是，ai的强大，以及互联网资料的丰富

目录级

- [ROS 上下位机通信与多传感器并行处理：架构设计、代码实现与三个月实战路线](#)
- [分支·ROS 上下位机通信与多传感器并行处理：架构设计、代码实现与三个月实战路线](#)
  - 【进入后，最新若为“未生成的图片”，点击“>”进行切换】
- [✦✦分支·ROS 上下位机通信与多传感器并行处理：架构设计、代码实现与三个月实战路线](#)

分支

1.阶段一

- [阶段一——分支·分支·ROS 上下位机通信与多传感器并行处理：架构设计、代码实现与三个月实战路线](#)

2.阶段二

- [阶段二——分支·ROS 上下位机通信与多传感器并行处理：架构设计、代码实现与三个月实战路线](#)

3.阶段三

- [阶段三——分支·ROS 上下位机通信与多传感器并行处理：架构设计、代码实现与三个月实战路线](#)

4.阶段四

- [阶段四——分支·ROS 上下位机通信与多传感器并行处理：架构设计、代码实现与三个月实战路线](#)

5.阶段五

- [阶段五——分支·ROS 上下位机通信与多传感器并行处理：架构设计、代码实现与三个月实战路线](#)

6.阶段六

- [阶段六——分支·ROS 上下位机通信与多传感器并行处理：架构设计、代码实现与三个月实战路线](#)

总结

- [总结——规划与控制方向机器人/无人机学习与就业全景路线分析](#)

下周开始，课上录屏，课下快进学习，课上完全不听！务必做到

python + jupyter实现了一些搜索算法

跟李震商议rc，确认经费，跟甄珍珍确认经费

- 100以下不需要申请，直接买；800以上需要贴资产证明
- 尽量等统一采购
- 下一次统一报销，一定要买全，一定要买够
- 如果学校不同意，会返回来，再改就是了
  - 下次，在2w~3w之间
  - 把面铺开，尽量大三、大四上拿到10个国
  - 大四上、大四中实习、申请营（科创、红鸟）、考研准备

计算机算法赏析

- 算法好玩，顺便学学python
- 老师也是好人

被几把传染了流感，草了，头晕