|  |  |
| --- | --- |
| 项目进度 | 物体抓取机械臂部分还未测试，物体识别、检测，到达目标航点已完成  未完成抓取部分UI与后端的对接 |
| 人员分工 | 李贞子：实现物体检测、测试  王润泽：实现检测与原始代码的对接、交互 |
| 问题 | 1. 开始没有找到相机驱动，无法利用相机发送彩色照片消息，尝试安装usb\_cam驱动包，但遇到未知错误；后查看例程中的相机驱动方式，成功打开相机并发送需要的消息 2. 引入新的物体检测包，需要重新组织CMakelist, package, msg, launch等文件和文件夹，编译过程中由于没有理清楚各个包的调用和包含关系，导致前期编译遇到问题 3. 一开始尝试利用识别包发布的数组消息（包括物体名称、选定框的尺寸边界）结合sizeof函数确定数组大小进行遍历，后发现该方法不成功；后来对检测包发布的消息进行修改，增加识别的物体数目，即可确定数组大小 4. 由于识别不太稳定，第一次发布的消息可能不准确，而后续发布的消息又会调用航点导航函数，因此设置标志位并进行检测，如果识别到三个物体并且为第一次识别，则调用导航函数，之后的识别无效 5. 语音处理包对于单词识别不够准确，因此采用三个不会有歧义的标志词对航点进行标定：first（第一个航点）, second（第二个航点）, one（第三个航点） 6. 由于物体识别算法不够精确，类似特征的物体有较多干扰，后挑选三个有明显特征的物体：bottle, mouse, person，并且需要对识别场景进行清理 |