



1. 安装ROS，推荐ROS Kinetic/Indigo版本
2. 运行小海龟例程，通过键盘控制小海龟运动
3. 通过小海龟仿真器熟悉ROS命令
4. 确定一个研究方向，为后续内容做好准备
5. 搜集本课提到的参考书目，浏览感兴趣的章节

