



## 作业——课程设计

升级你的机器人模型，可以在移动底盘的基础上搭载需要的传感器或者机械臂，并且选择以下**任意一个**场景完成课程设计：

- **室内建图导航+机器人听觉**：构建虚拟环境，通过语音控制，指挥机器人完成SLAM建图和导航的功能；
- **机械臂控制+机器人听觉**：通过语音控制机器人前后左右移动，同时也可以控制机械臂运动；
- **机械臂控制+机器人视觉**：通过视觉识别物体位置，并且控制机械臂运动到目标点；
- **自由发挥**：结合自己的研究方向设计一个场景，综合运用课程学到的知识。

\* 以上题目的实现请仿照课程源码，创建类似命名的功能包，如有必要，也可以在功能包中包含两分钟以内的演示视频；提交作业时请将功能包保存成一个压缩包，命名为“深蓝学院用户名+ROS+第几讲作业”，发送到邮箱：[shenlancollege@163.com](mailto:shenlancollege@163.com)。