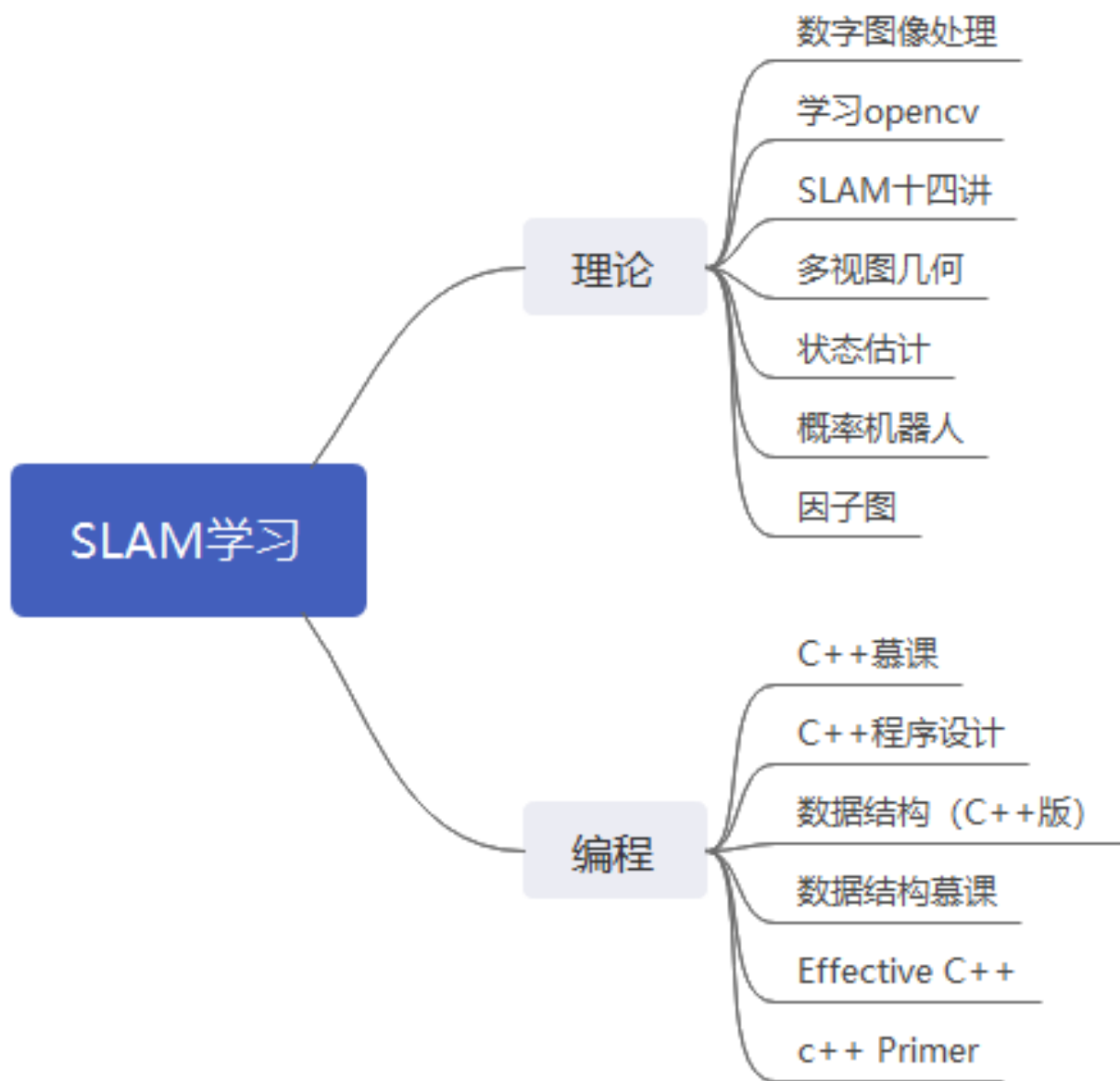




SLAM学习心得体会

方 宇

- 哈尔滨工业大学机器人技术与系统国家重点实验室硕士
- 研究方向：语义SLAM
- 邮箱：csufangyu@163.com



大四：SLAM十四讲第一遍，C++编程基础，OpenCV基础，数字图像处理基础；

研一：SLAM十四讲第二遍，看源码，尝试仿写一个前端；做项目过程中，补充多视图几何，因子图，概率机器人相关知识。

研二：做毕设，在开源框架中，引入深度学习。

- 多动手，理论看似简单，实际复杂；
- 有思路就早点动手；
- 半瓶水心态，一定要克服；
- 写博客或者专栏；
- 最新论文及时跟进；
- 开源框架不能只看。

規格嚴格·功夫到家



谢

谢

大

家