1. 麻烦老师举例解释一下松耦合与紧耦合的概念。另外，该怎么评价SLAM系统的实时性呢？用延迟时间或输出频率作为量化指标可以吗？
2. 编码器积分领域有哪些比较值得研读的论文？
3. 老师能不能讲一讲loam代码里面判断雷达是否旋转过半部分的代码逻辑？

（https://blog.csdn.net/weixin\_44041199/article/details/110881811?utm\_source=app&app\_version=4.17.0）

1. 自动驾驶slam或者融合定位算法开发社招时主要考察哪些方面？会问哪些问题？对候选人有什么要求？
2. 系统能观性判断方法，如果有些系统量不能观意味着什么，怎么样去避免这种问题，什么方法去预防这些问题？
3. 想请问一下，无人驾驶中使用组合导航设备和独立GPS+ IMU的方式在使用上大概有什么区别呢？