专业实践报告

2014011451 计41 甘雨田

【设计题目】

个人目标：将Marvelmind室内定位系统与足球机器人小车相结合。

【实验平台】

系统平台：

Marvelmind Indoor GPS ： Windows 10

足球机器人小车 ： Ubuntu 16.04

实验语言：

Marvelmind及Socket通信：C

足球机器人小车控制： C++

【实验设计及原理】

Marvelmind Indoor GPS系统是一套

利用上周实现的是C程序接口getPositionX(), getPositionY(), getPositionZ()获取到小车所在的坐标(int\_16 X, int\_16 Y, int\_16 Z);由于该室内定位系统目前仅在windows系统下有对应驱动，而同时实验小车的平台是在Ubuntu系统上，则需要让Marvelmind定位系统在windows系统下运行，得到数据之后，与Ubuntu系统上的server端通过socket进行通信，将数据发送给server端。

【实验结果】

【实验总结】

在此次专业实践中，由于有五周时间，私以为时间非常充裕，于是在前三周里，我专注于研究Marvelmind的使用及其通信，与队友没有过多的交流沟通。但是在最后要与队友的工作合并的时候，才发现有些接口及对实验的理解有矛盾和冲突，导致在接近检查的时候，我们还在进行合并和调试。