

自动驾驶与机器人中的SLAM技术

开课仪式

班主任 悦雯



纲要



▶第一部分:上课注意事项

如何上课&提交作业

课程安排

学习方式

作业要求

毕业和优秀标准

答疑规则

自动驾驶与机器人中的SLAM技术

- ☑ 从底层原理出发逐步实现自动驾驶激光SLAM、惯性导航、组合导航的核心算法;
- ☑ 通过极简化的数学推导,让您了解算法本质;
- ☑ 使用更简洁的C++编程方式及并发编程思想;
- ☑ 每章节配套公式推导与代码实践的作业。

▶第二部分:助教分享环节

如何上课



●pc端 (推荐)

➤step1:打开深蓝学院网站:
https://www.shenlanxueyuan.com/,

登录自己的深蓝账号,然后在右上角找到

"我的课程";

▶step2:进入之后在"我的课程"列表里, 找到本门课程,点击课程开始学习。



如何上课



●手机APP (手机、平板电脑)

> 安装 "深蓝学院" APP, 可以在手机客户端观看视频或者下载课件。

注意:完成作业是需要在PC端完成的。



深蓝学院APP

如何交作业



● step1: 进入课程页面,在课程目录,每章节的最后一小节是作业;

● step2:点击【作业】任务,在线上传,提交作业。

• 第3节: 实践作业

7-1: 【作业】第一章

点击这里查看作业

课程安排



• 第1章: 自动驾驶概述、基础数学知识回顾

• 第2章: 惯性导航与组合导航

• 第3章: 预积分原理

• 第4章: 基础点云处理

• 第5章: 2D激光SLAM

• 第6章: 3D 激光SLAM

• 第7章: LIO系统

• 第8章: 点云地图的生成与点云融合定位

● 课程内容: 共8章

● 学习方式:解锁制学习

● 课程有效期: 1年

● 服务 (答疑、批改作业) 周期: 至少3个月

学习方式



●课程视频解锁要求

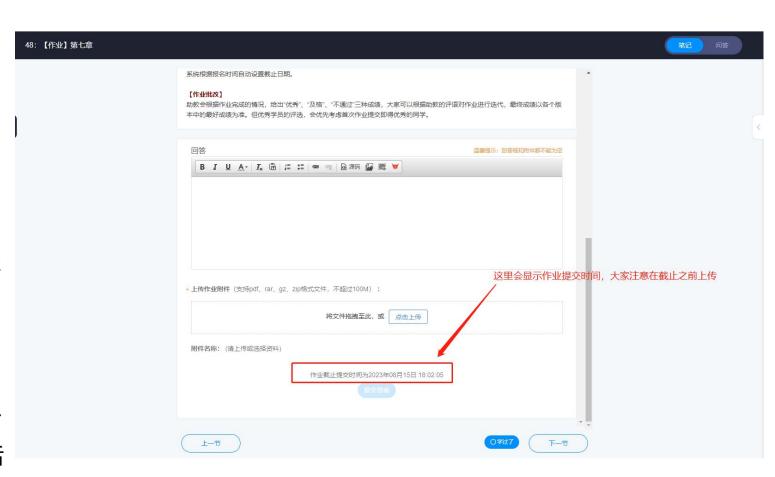
»当前视频任务需要至少学习50%才能解锁下一小节视频。

●作业提交时间规则

»系统会根据大家**报名课程的时间**自动设置 截止时间,**每个章节作业会留两周时间**

●作业提示解锁要求

»各章节作业更新之后会定期上传作业思路 提示文档或者视频,但需要大家在提交作业之后 才能解锁对应章节的作业讲解



作业要求



- 对于知识的真正理解在于动手实践。因此,学院课程作业中包含大量编程实践题目。
- 学院不希望只培养对调库调参乐此不疲的同学。因此,实践作业中往往会包含不允许直接调库的要求, 而是要求同学们自己复现算法。
- 学院的视频时长与作业量基本按照1:6的比例去配置。因此,每周的课程作业基本需要花费1-2天的时间去完成。
- 为了培养大家的动手能力,所以作业均不提供源代码(参考答案)。
- 作业批改频率为2天左右批阅一次,按提交顺序依次批改。

毕业和优秀



- 怎样才能毕业?
- ✓ 每章作业都提交并且达到 "合格"及以上,就可以拿到深蓝学院颁发的毕业证书。
- 获得优秀学员的条件是什么?
- ✓ 达到毕业条件的基础上,70%及以上的作业成绩为"优秀"可拿到优秀学员证书。
- 成为深蓝学院的优秀学员有什么好处?
- ✓ 你将获得一张带有你名字的优秀学员证书,放到简历上,HR看到会加分;
- ✓ 你报名其他课程时可以来找班主任领取50元优惠券;
- ✓ 优秀学员将有机会成为深蓝学院助教,跟讲师近距离沟通,得到学院潜在福利和更多职业发展机会。

答疑规则



• 讨论区

主要用途:关于课程内容的答疑

复杂内容提问首选讨论区,便于回顾

• 微信群

主要用途:及时性的讨论与交流

● 禁忌:

调侃要有度,这里对任何形式的人身攻击,诱导引战以及不健康的内容持零容忍态度

不得发与课程无关的信息,例如招聘信息、广告与外链

若未征得班主任许可,擅自在群里发以上信息,直接移除群聊

社群管理员保持清理一切不合规信息行为的权利

答疑规则

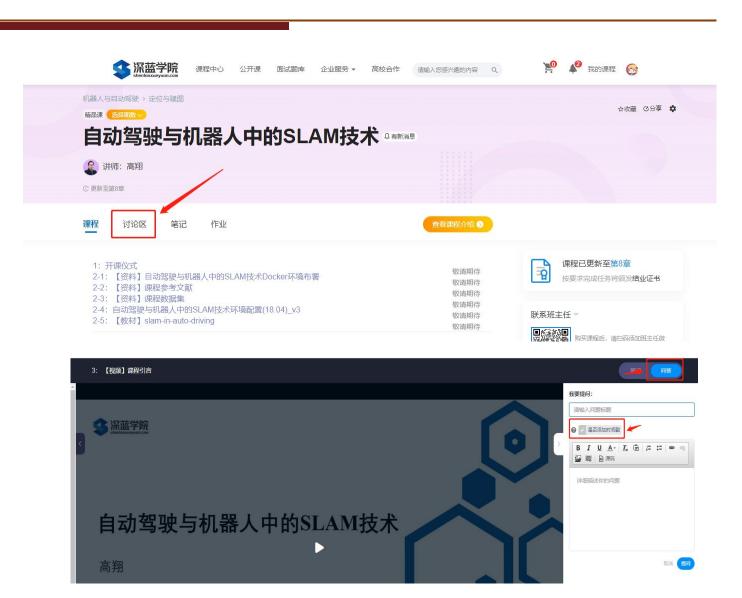


讨论区使用方法:

观看视频过程中遇到疑问可以点击【问答】功能提问,问题会在讨论区展示,为了方便老师快速定位问题所在作出解答,提交时记得勾选时间戳。

(ps:复杂问题优先选择讨论区,其他即时性

问题可以选择答疑群)





感谢各位聆听 Thanks for Listening •