

多传感器融合定位

第五期 开课仪式

主讲人

班主任-图南南



开课仪式流程

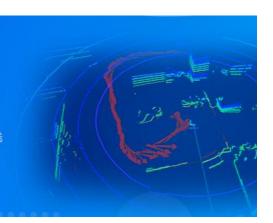


- ▶第一部分:班主任图南南介绍
- ✓ 如何上课和交作业
- ✓ 课程安排
- √ 作业批改和讲评※
- ✓ 面试热身
- ✓ 评优标准
- ✓ 学习守则
- ✓ 答疑规则
- >第二部分: 助教分享

多传感器融合定位

Multi-Sensor Fusion for Localization

- 课程研发团队理论与工程经验丰富,配套融合定位的算法实践
- 课程内容紧随技术发展前沿,涵盖融合定位主要核心模块
- 课程服务体系完善,答疑作业批改及时,班主任全程督学



如何上课



●PC端(推荐)

- step1: 打开深蓝学院的官网http://www.shenlanxueyuan.com/, 登陆自己的深蓝学院账号, 然后在右上角找到"我的教室"。
- step 2: 进去之后在"我的课程"列表里,找到课程,点击课程封面图即进入学习教室。





深蓝学院官网

如何上课



- ●手机APP (手机、平板电脑)
 - ●安装"深蓝学院"APP,手机客户端可以观看视频,并且可以下载PDF的课件。(写作业要用电脑!)



深蓝学院APP

如何交作业



● step 1: 进入课程页面,课程目录中,每章最后一节是作业。

●step 2: 点击【作业】任务,在线上传、提交作业。

第5节: homework



✔ 任务 5: 【作业】第1章



点击这里查看, 提交作业

课程安排



• 第1章: 概述	~
• 第2章: 3D激光里程计 I	~
• 第3章: 3D激光里程计 II	~
• 第4章: 点云地图构建及基于地图的定位	~
• 第5章: 惯性导航原理及误差分析	~
• 第6章: 惯性导航解算及误差模型	~
• 第7章: 基于滤波的融合方法	~
• 第8章: 基于滤波的融合方法 II	~
• 第9章: 基于优化的建图方法	~
• 第10章: 基于优化的定位方法	~
• 第11章: 多传感器时空标定(综述)	~
• 第12章: 大作业	~

• 课程内容: 见目录

• 更新时间:每周五晚7点(北京时间)

• 更新进度:每次更新一章

课程周期: 3-4个月

• 学习有效期: 一年, 仅开课后7天内可退

• 服务(答疑、作业批改)周期:同课程 周期

作业批改和讲评※





注意事项: 过了第一版DDL提交的作业,作业不能被评为优秀

作业批改和讲评※



例:

第一周

- 1月1日更新作业
- 2 1月10日第一版作业截止

第二周

- 3 1月11或12日助教讲解思路
- 4 1月17日迭代作业截止

第三周

5 1月18-22日讲评作业

周一	周二	周三	周四	周五	周六	周日
				1 ## +#	2 +4	3 =+
4 +-	5 0* +=	6 +=	7 ts	8 +1	9 ***	10 ++
11 ±A	12 ±A	13 ss s-	14 s=	15 tiz	16 ***	17 ex
18 an	19 FG	20 80.5 400	21 NA	22 *:+	23	24 +=
25 +=	26 +s	27 +=	28 +**	29 +6	30 +A	31 +4

作业批改和讲评※



下一次作业以此类推:

- 1月8日更新作业
- 1月17日第一版作业截止

- 3 1月18或19日助教讲解思路 4 1月24日迭代作业截止

1月25-29日讲评作业

January	公方	5 2021年1月	深	庚子年 鼠年	
周二	周三	用四	周五	周大	周日
			1 ER +N	2 +4	3 =+
5 0* ±=	6 +z	7 es	8 +n.	9 ***	10 #6
12 7 Å	13 ял л-	14 ==	15 +=	16 ***	17 to
	20 80.5 400	21 5/4	22 e+	23	24 +=
26 ±¤	27 +z	28 ±*	29 +6	30 +n	31 +4
	用 二 5 ** += 12 **:	用 二 周 三 5 ** += 6 *= 12 **	周三 周三 周回 12 mm 四 12 mm 12 mm 12 mm 12 mm 12 mm 14 mm 14 mm 14 mm 15 mm 15 mm 16 mm 17 mm 16 mm 17 mm 16 mm 17 mm	周三 周三 周四 周五 1 xa +n	周三 周三 周四 周五 周六 1 元8 + ハ 2 + 九 1 元8 + ハ 2 + 九 1 元8 + ハ 2 + 九 12 + 九 13 元 14 元 15 元 16 元 16 元 19 元 22 元 22 元 23 元 23 元 23 元 22 元 23 元 23 元 23 元 23 元 24 元 23 元 25

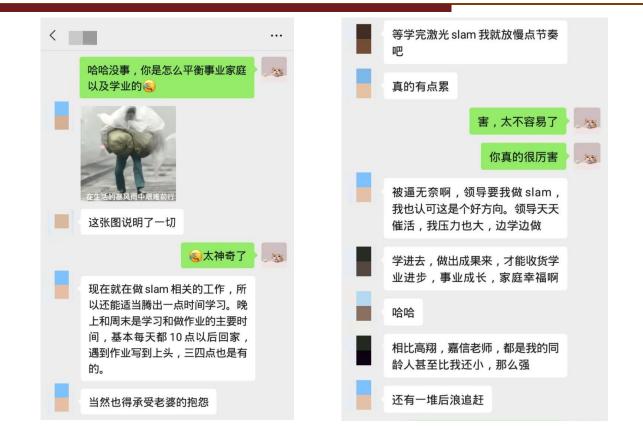
深蓝的作业有多硬核?



- ●对知识的真正理解,在于动手实践。因此,学院课程作业中包含<mark>大量编程实践</mark> 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的比例去配置的。因此每周的课程作业基本需要花1-2天的时间完成。

学员故事-1







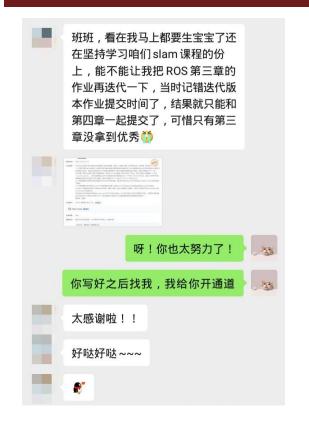




这位同学只是众多在职学员的其中一位,他的学历背景、工作均不错。 在家庭生活、工作之余,一直在挤时间不断学习,顺利毕业了一门又 门深蓝学院的课程,并拿下多门课 程的优秀学员证书。

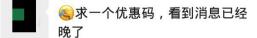
学员故事-2











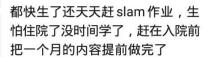
三人团报可以给优惠码《

3

单独的优惠没啦



看在老婆 13 号分娩完,还惦记着课程,催我回家 14 号提交 slam 第四章作业的份上,给个优惠吗吧



这两天都围着产妇宝宝团团转





这是一对爱学习的夫妇,孕妇妈妈即将生宝宝仍在努力写作业,提前赶进度,最终顺利完成了学业。令人惊讶的是,刚生完宝宝的她居然让爱人又报名了一门课,很快开始了新的学习旅程。

学员故事-3



这位同学本硕均就读于双非高校,其中本科是民办三本传统车辆工程专业,与人工智能的交集只有数学和C语言。于2019年10月(研二论文开题前一个月)开始接触三维点云目标检测算法,在今年的秋招中拿到了心仪的offer。

这听起来是一个传奇的故事,但却真实的发生在我们身边。希望大家可以阅读下这篇文章,它或许可以激励正迷茫的你,也能证明努力学习总会争取到机会。

https://mp.weixin.qq.com/s/c7pnnFpOsswKkmcqoZmrtQ

从民办三本到知名企业感知算法工程师

原创 管郡智 深蓝学院 1周前

收录于话题

#学员故事 1 #移动机器人 5



微信扫—扫 关注该公众号

学习守则



交作业与批作业

- ◆ 认真阅读作业说明中的时间节点(时间以北京时间为准),按时提交当周作业
- 超过第一版截止时间提交的作业,作业不能被评为优秀

●作业讲评

- 每章作业助教会先讲解思路,优秀学员再分享自己的思考、讲评作业
- 讲评时间: 助教思路讲解 (第一版DDL后) , 优秀学员讲评 (迭代截止后)
- 讲评形式: 微信群语音消息+PPT图片 (讲评会上传讲评文件, 大家记得查看下载)

●其他政策

- 认真完成全部章节的学习,本课程学习有效期为一年,仅开课后7天内可申请退课
- 答疑、作业批阅等服务从开课仪式开始,到结课仪式终止

毕业和优秀



- 怎么才能毕业?
- ✓ 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要优惠券;
- ✓ 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:即时性的讨论和交流
- ●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、广告或外链,若未征求班主任许可,擅自在群里发以上信息,直接移出群聊
 - 社群管理员保持清理一切不合规信息行为的权利

自动驾驶定位岗面试题--惯性导航



- 1. IMU 测量方程是什么? 噪声模型是什么?
- 2. 惯导误差模型是怎么来的? 比如 15 维的卡尔曼滤波模型。
- 3. GPS 双天线安装偏角是怎么标定的?
- 4. 多传感器之间是怎么对时的?
- 5. GPS 到来时是有延时的,而 IMU 给出的加速度和角速度是实时的,这种

情况下怎么处理延时?怎么做的融合?

- 6. DR 递推的原理是什么? 大概怎么去做?
- 7. 组合导航卡尔曼滤波过程噪声是如何调参的?



感谢各位聆听 Thanks for Listening •