代码已实现：A\*，Dijkstra， RRT， pure-pursuit，Stanley controller

原理搞懂：Dubins，move\_to\_pose

3.4：基本搞懂particle-filter的原理以及代码

3.9：搞懂histogram\_filter的原理及代码

3.10：完善了Bresenham画直线，我直接把第一象限第一部分封装成函数，然后把其他七个部分转换到这一部分

写好了bresenham画圆的算法，并且画指定宽度的直线和填充圆的算法搞定

3.11看完mapping的gaussian\_grid\_map:

高斯栅格地图只是将每个栅格与障碍物的最近距离作为高斯分布的自变量，将每个栅格的概率都表示出来

热图就是将不同的数值用不同的颜色表示出来，是一种可视化的手段

看完最小二乘拟合圆算法：

<https://blog.csdn.net/sinat_21107433/article/details/80877704>

k均值聚类算法看了一半