**第一次迭代总结**

**概述**

第一次迭代主要完成任务为完成机器人的基本功能模块，包含两大部分：运动部分和抓取部分。运动部分向下拆分为初始建图，接收APP的指令移动，遇障急停，设置导航点，规划路径并前往导航点；抓取部分向下拆分为平面识别，物体识别，物体抓取，放开物体。第一次迭代主要任务为可以通过手动在机载电脑上操作，实现两个基本功能的下分小功能。

**任务分配**

|  |  |
| --- | --- |
| **成员名称** | **具体任务** |
| 李嘉业 | 平面识别，物体识别以及物体抓取功能的实现；  物体抓取功能参数的调整； |
| 母江涛 | 通过调取雷达数据，进行机器人遇障急停的尝试； |
| 王润安 | 调配机载平台环境；  通过机载平台实现机器人四个方向的移动； |
| 张弩 | 调配机载平台环境；  通过机载平台实现机器人四个方向的移动； |

**代码提交**

**测试**

**测试存在些许问题的样例用\*标出，会在测试问题部分详述**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **测试用例编号** | **测试用例目的** | **测试结果** |
| T108TC01 | 测试房间地图的生成与保存 | 成功生成地图文件，且已移至指定路径； |
| \*T108TC06 | 测试机器人移动功能，包括四个方向的移动，两个方向的旋转； | 功能正常，机器人可以正常进行四个方向的移动和两个方向的旋转； |
| \*T108TC07 | 测试机器人识别平台 | 机器人在特定情况下可识别平台的存在； |
| \*T108TC08 | 测试机器人识别物体 | 机器人在特定情况下可识别物体的三相坐标大小及位置； |
| \*T108TC09 | 测试机器人抓取物体 | 在正确识别物体的前提下，机器人可正确抓取物体 |

**问题管理**

本阶段项目出现的问题主要通过Github中issue平台进行管理。问题发布情况：