接触熟悉ROS、开发环境

实现机器人的简单移动

实现机器人自主导航

SLAM建图

路径规划

连续导航

导航功能测试

物品检测及抓取

桌面物体检测

机械臂控制及物品抓取

物品抓取功能测试

功能综合

导航与物品抓取功能结合

综合测试