**第一次迭代总结**

1. **项目进度**
2. **第一次迭代目标**

完成机器人的基本功能模块，包含两大部分：运动部分、抓取部分。运动部分包含初始建图，定点导航，遇障急停；抓取部分包含物体识别，机器人姿态调整，物体抓取；

1. **第一次迭代完成工作**

基本完成了第一次迭代的工作。运动部分完成了手动推进机器人建图或手柄驱动建图；定点导航依靠手动标点可实现导航；物体识别可以依靠聚类算法识别物体，但目前无法依据物体种类识别；机器人可正确调整姿态，并抓取物体，目前不能做到力度控制。

1. **小组工作分配**
2. **运动部分**

张弩与母江涛同学负责运动部分的编写。张弩同学完成运动控制的launch文件以及C++代码的编写，母江涛同学负责测试。

1. **抓取部分**

李嘉业与王润安同学负责抓取部分的编写。李嘉业同学完成用例规划C++代码的编写，王润安同学完成launch文件以及C++代码的编写。

1. **问题总结**

第一次迭代因为之前的项目管理经验不足，仅仅做到了线下合作，线上合作做的不是很完善。例如，没有创建相应的看板以及issue，没有详细的项目推进记录。

第一次迭代还存在的一个问题就是最后测试时间不足。在项目后期才前往实验室测试，导致与过多的小组冲突。现场演示效果不是很理想。

1. **后期修改工作**

已利用相应的项目管理软件建立了看板以及较为详细的项目管理系统。本次迭代将会更加注重测试的内容以及质量，以更好的完成项目。