本项目的实现思路还未完全确定。目标为：无人驾驶方向。

无人驾驶，需要的技术包括：物体识别、点云识别（激光点云识别）、路径规划三个方面。目前的方法途径主要包括：使用深度学习技术，能够动态识别路面上的物体。基于激光点云的激光反馈，修正路线。基于路径规划得到路径（全局路径），使无人车基于全局路径行走，然后基于深度学习技术，实现局部路径搜索。

第一步：熟悉ROS基本原理，了解上下位机的基本构成，熟悉小车的行走方法。能够使用遥控控制的实现小车的行走。

第二步：学习深度学习的图像方面知识，了解YOLO等物体识别方法；了解激光点云的使用方法，知道激光点云在小车行走时可使用部分。实现物体识别方法，激光点云方法。

第三步：将上述方法融合起来。首先使得小车可以基于自己绘画的图形进行行走（基于图形识别等方法），然后自行规划路径（使用激光点云构建地图，在地图中进行规划），使用规划好的路径进行无人驾驶。

由于深度学习等模型可能在小车上无法正常运行（小车芯片性能可能不足够），则可能采用上下位机的概念：上位机（小车）为行走以及数据的传入（图形等信息），然后基于下位机（一台主机）实现模型的计算等传回小车，小车再继续行走。