1.Turtlebot burger小车主要硬件

树莓派3b+ OpenCR单片机 LDS激光距离传感器 电机

2.控制

OpenCR单片机：支持ROS机器人操作系统，可以使用ROS编程，同时也可使用Arduino，通过添加ROS库进行编程，并将代码录入。

树莓派3b+：ROS库中已有现成的库可以驱动电机，树莓派用于控制以及通信。

3.目前成果：在PC端安装好了ROS环境，并对一些基本代码进行了测试，学会了简单ROS程序的编写。

4.目前工作：学习ROS编程，在树莓派上搭建环境，运用树莓派对OpenCR进行操控，让小车实现各项基本功能。