Megabot【这个名字之后要换，有版权的】

-Dexta Robotics

主要工作：协作型分布式编队控制

平台：智能小车（UGV），无人机（UAV）

简单介绍现在的工作，挑战杯ppt，核心在协作和分布

目前的研究review，无人机编队方向，协同控制层方向，定位的方法与uwb简介

未来的目标，paper due，时间安排

Paper Due

-Conference

Sigcomm Jan. 23 ACM Special Interest Group on Data Communication

MobiCom Mar. 1 ACM Conference on Mobile Computing and Networking

InfoCom July. 24 IEEE International Conference on Computer Communications

IROS Mar. 1 IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems

ICRA Aug.31 IEEE International Conference on Robotics and Automation

-Journal

TMC IEEE Trans on Mobile Computing

经费：5w+1w（在申请）+3w（未来申请）

分工：

定位层

接口

-输入：与指定id的测距信息

-调用：与指定id的通信数据包

-输出：网络中每一个节点的坐标信息

【能否做到与测距层完全分开？】

控制层

小车

接口

-基本输入：惯导、码盘

-高层输入：测距信息，测角信息

-输出：角度，距离

-基本运动控制功能实现，足够鲁棒

无人机

飞控

有底层代码接口最好（便于进一步融合）

成熟飞控解决方案：是否有合适接口？（Go to direction, motion control）

骨架

多轴，轻，抗摔（零件易于更换），成本不太高，供电，稳定

测距层

要求：cm级精度，鲁棒测距，平均测距时间10ms以内

不能够使用绝对坐标系

可能的实现方案

-UWB

-摄像头视觉（鱼眼方案，图形变换）

-激光雷达

-combine

Meeting与due，经费，购买清单，发票，工资需求，不干活原则